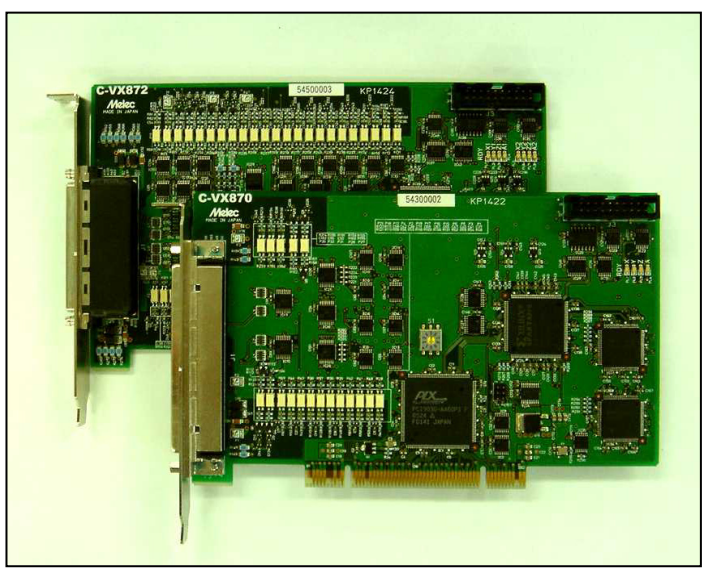
Melec



ステッピング＆サーボモータコントローラ

C-VX870

C-VX872
取扱説明書
（設計者用）

USER'S MANUAL

本製品を使用する前に、この取扱説明書を良く読んで
十分に理解してください。
この取扱説明書は、いつでも取り出して読めるように
保管してください。

MN0101

はじめに

この「取扱説明書」は「ステッピングモータおよびサーボモータ用コントローラ C-VX870,C-VX872」を正しく安全に使用していただくために、入出力仕様ならびに接続に重きをおいた取り扱い方法について、ステッピングモータあるいはサーボモータを使った制御装置の設計を担当される方を対象に説明しています。
使用する前に、この「取扱説明書」を良く読んで十分に理解してください。
この「取扱説明書」は、いつでも取り出して読めるように保管してください。

なお C-VX870,C-VX872 は各軸を独立で制御できるため、各軸を以下のように呼称します。

製品名	軸数	1 軸目	2 軸目	3 軸目	4 軸目	5 軸目	6 軸目	7 軸目	8 軸目
C-VX870	4 軸	X 軸	Y 軸	Z 軸	A 軸	―	―	―	―
C-VX872	8 軸	X1 軸	Y1 軸	Z1 軸	A1 軸	X2 軸	Y2 軸	Z2 軸	A2 軸

以降、原則として X 軸についてのみ説明します。

安全に関する事項の記述方法について

本製品は正しい方法で取り扱うことが大切です。
誤った方法で取り扱った場合、予期しない事故を引き起こし、人身への障害や財産の損壊などの被害を被るおそれがあります。
そのような事故の多くは、危険な状況を予め知っていれば回避することができます。
そのため、この「取扱説明書」では危険な状況が予想できる場合には、注意事項が記述してあります。
それらの記述は、次のようなシンボルマークとシグナルワードで示しています。

⚠ 警告 取り扱いを誤った場合に死亡、または重傷を負うおそれのある警告事項を示します。

⚠ 注意 取り扱いを誤った場合に、軽傷を負うおそれや物的損害が発生するおそれがある注意事項を示します。

御使用の前に

■本製品は、原子力関連機器、航空宇宙関連機器、車両、船舶、人体に直接関わる医療機器、財産に大きな影響が予測される機器など、高度な信頼性が要求される装置向けには設計･製造されておりません。

■入力電源の異常や各信号線の断線、製品本体の故障時でもシステム全体が安全側に働くように、フェールセーフ対策を施してください。

■本製品はメカ破損を防ぐための LIMIT(オーバートラベル)信号、および FSSTOP 信号を備えています。これら信号は ACTIVE OFF(B 接点)となっています。
従って FSSTOP 信号、ならびに LIMIT 信号を使用しないシステム構成であっても、NORMAL ON(GND 接続)状態にしないとパルス出力を行いません。

■本製品は必ずこの「取扱説明書」に記載の指定方法および仕様の範囲内で使用してください。

■本製品を動作させる前に、製品の設定を行う必要があります。
3 章.設定の項を参照してください。

■ボードコントローラ C-VX870,C-VX872 を Windows 環境でお使いになる場合は、C-VX870 シリーズ デバイスドライバ取扱説明書(MN0105,MN0106)をご覧ください。

■ボードコントローラ C-VX870,C-VX872 を Windows 環境以外でお使いになる場合は C-VX870 シリーズ 技術資料 A(MN0110)をご覧ください。

はじめに
安全に関する事項の記述方法について
御使用の前に

目　　次

PAGE

１．概要

1-1. 特徴 ---- 4
1-2. 製品の構成 ---- 4
1-3. システム構成例 ---- 4
1-4. 機能ブロック図 ---- 6
1-5. 製品の外観 ---- 8

２．仕様

2-1. PCI 仕様 ---- 10
2-2. 一般仕様 ---- 10
2-3. 基本仕様 ---- 11
2-4. 応用仕様 ---- 13
2-5. 入出力信号表 ---- 15
（1）ユーザ I/O コネクタ ---- 15
（2）特殊 I/O コネクタ ---- 19
2-6. 入出力仕様 ---- 21
（1）出力仕様 ---- 21
（2）入力仕様 ---- 22
2-7. 外形寸法 ---- 23

３．設定

3-1. ボード番号の設定 ---- 24

４．接続

4-1. ユーザ I/O インターフェース電源の接続例 ---- 25
4-2. ドライバとの接続例 ---- 27
（1）ステッピングモータドライバとの接続例 ---- 27
（2）サーボモータドライバとの接続例 ---- 28
4-3. センサとの接続例 ---- 29
（1）センサの取付例（フォトセンサの場合） ---- 29
（2）リミットセンサとの接続例 ---- 29
（3）原点センサとの接続例 ---- 30

５．メンテナンス

5-1. 保守と点検 ---- 32
（1）清掃方法 ---- 32
（2）点検方法 ---- 32
（3）交換方法 ---- 32
5-2. 保管と廃棄 ---- 32
（1）保管方法 ---- 32
（2）廃棄方法 ---- 32

本編で改訂された主な箇所

1．概要

1-1. 特徴

- C-VX870,C-VX872 は、PCI バス仕様 R2.2 に準拠した PCI バスシステムのスロットに直接挿入可能なステッピング/サーボモータ対応の 4 軸,8 軸コントローラです。
- C-VX870,C-VX872 の基板形状は、PCI バス規格 ユニバーサル ショートカードサイズ（107 × 170）です。
- C-VX870,C-VX872 には弊社製チップコントローラ MCC07 を搭載しており、易しいコマンド型式によるモータコントロールを可能としています。
- C-VX870 は独立 4 軸、2 軸直線補間（補間軸固定）、2 軸円弧補間（補間軸固定）のドライブが行えます。
  C-VX872 は独立 8 軸、2 軸直線補間（補間軸固定）、2 軸円弧補間（補間軸固定）のドライブが行えます。
- 32 ビット幅アドレスカウンタと最高出力周波数 6.5MHz（独立ドライブ時）により、高精度で高速な位置決めが行えます。
- 多機能な 32 ビットのパルスカウンタ、および 16 ビットのパルス偏差カウンタを装備しており、サーボドライバからのフィードバックパルスのカウントや、エンコーダー付きステッピングモータの脱調検出、各カウンタのコンパレータ機能による割り込み発生、外部信号出力など幅広い応用が可能です。
- コマンド予約機能を使用してドライブ実行中に次のドライブを予約しておくことで、切れ目のない連続ドライブを行うことができます。**（応用機能）**
- 任意多軸直線補間、または任意 2 軸円弧補間ドライブを行うことも可能です。**（応用機能）**
  （C-VX872 では 4 軸毎の系列軸内での任意軸補間ドライブとなります。）

1-2. 製品の構成

- C-VX870

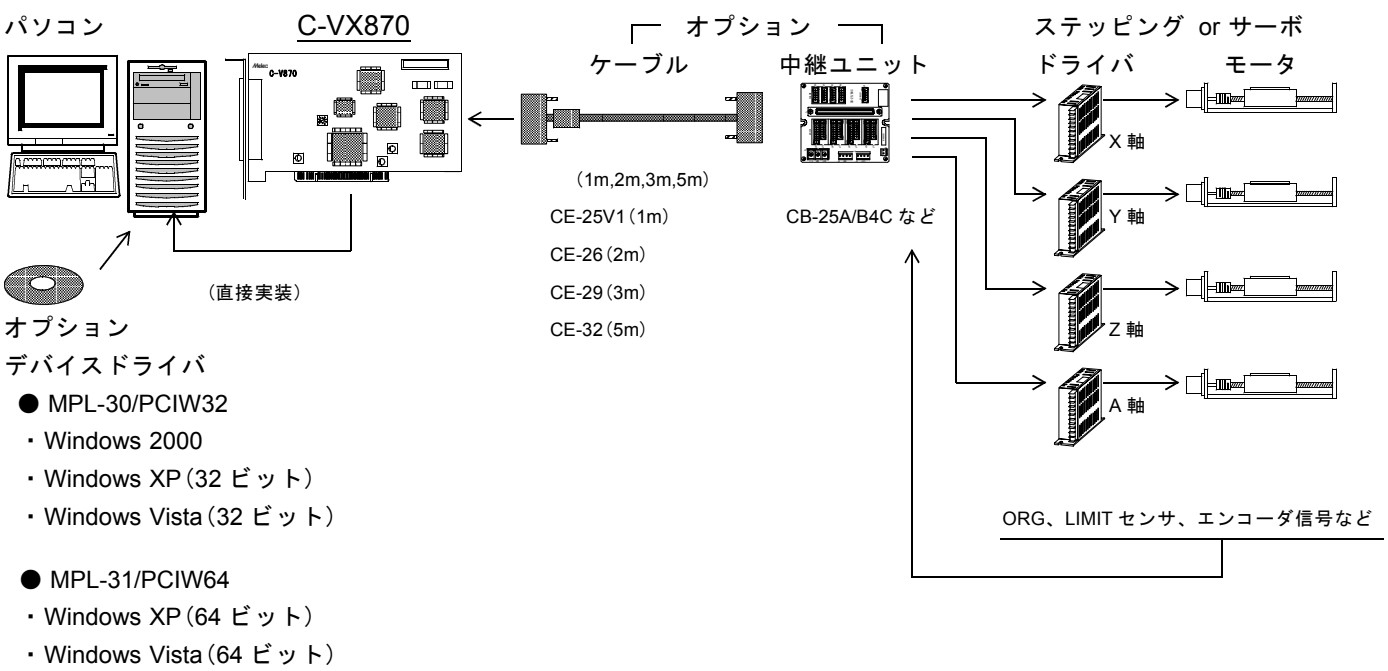
品名	定格	メーカ	数	備考
コントローラ	C-VX870	メレック	1	（本体）

- C-VX872

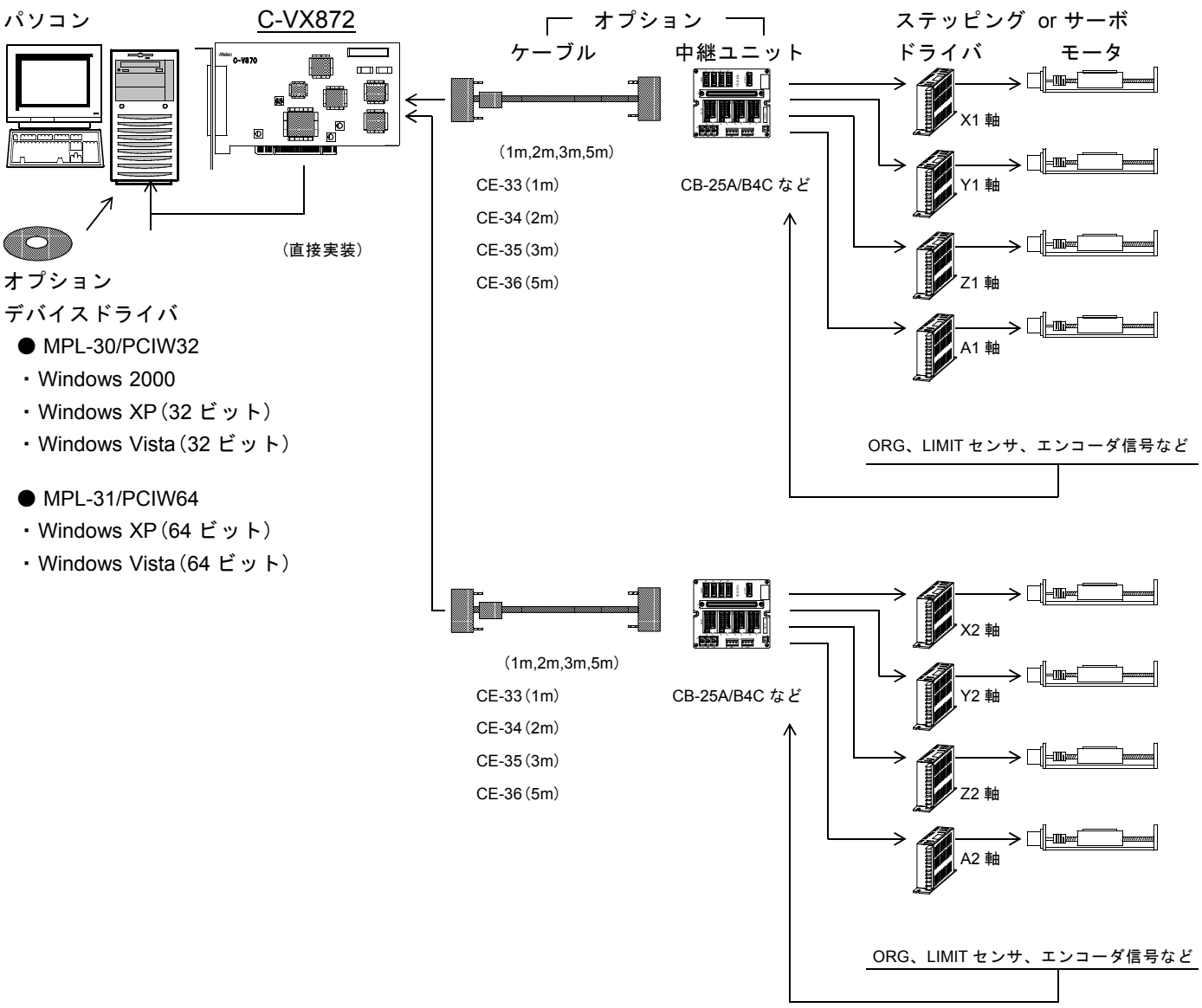
品名	定格	メーカ	数	備考
コントローラ	C-VX872	メレック	1	（本体）

1-3. システム構成例

- C-VX870



● C-VX872



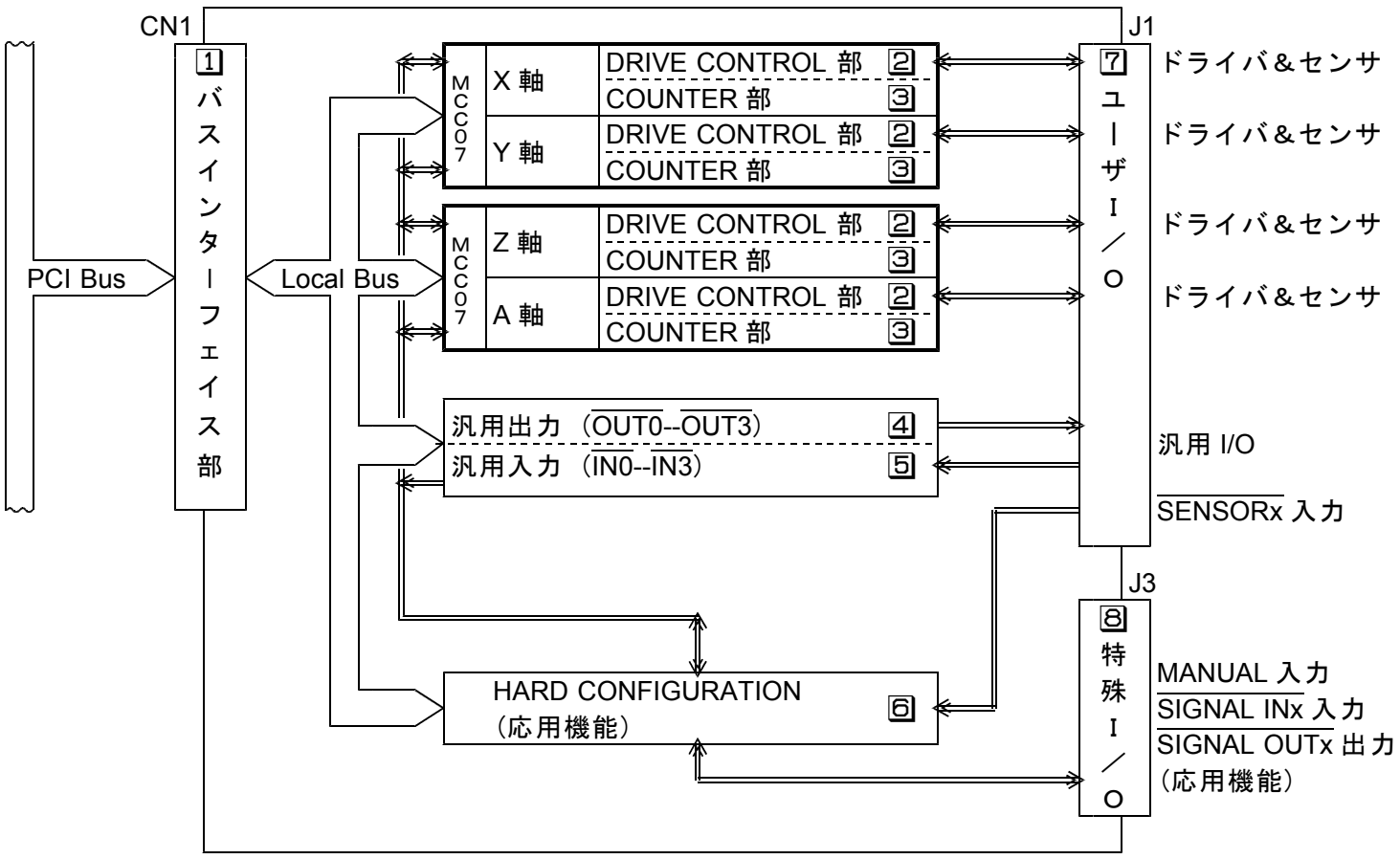
オプション
デバイスドライバ

● MPL-30/PCIW32
- Windows 2000
- Windows XP（32 ビット）
- Windows Vista（32 ビット）

● MPL-31/PCIW64
- Windows XP（64 ビット）
- Windows Vista（64 ビット）

1-4. 機能ブロック図

● C-VX870



1 PCI バスとのインターフェイスブロックです。

2 DRIVE CONTROL 部
　与えられた命令によりモータドライバへシリアルパルスを出力します。
　[　] で括られた 2 軸は相関軸となります。2 軸直線/円弧補間ドライブは相関軸で行います。

3 COUNTER 部
　ADDRESS COUNTER, PULSE COUNTER, DFL COUNTER（ハードタイマとして利用可能）の 3 種のカウンタを装備しています。
　ADDRESS COUNTER, PULSE COUNTER は 32bit, DFL COUNTER（ハードタイマ）は 16bit です。
　各 COUNTER はそれぞれ出力パルス, エンコーダからのフィードバックパルスをカウントできます。
　各 COUNTER には 3 個のコンペアレジスタが付加されており、任意な COUNT 値を検出することができます。

4 汎用出力部
　汎用出力 $\overline{\text{OUT0}}$ ～ $\overline{\text{OUT3}}$ 信号をコントロールするブロックです。

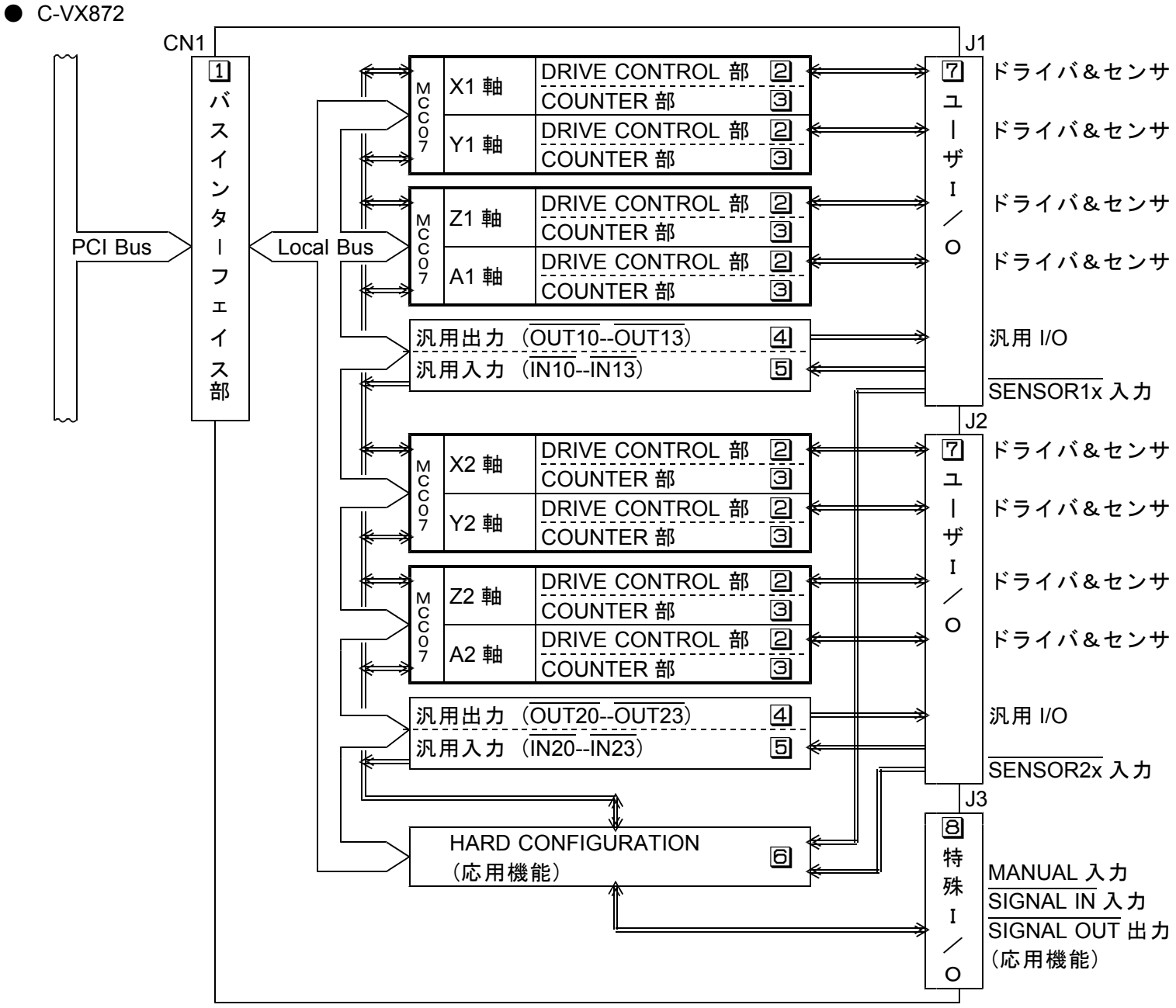
5 汎用入力部
　汎用入力 $\overline{\text{IN0}}$ ～ $\overline{\text{IN3}}$ 信号をコントロールするブロックです。

6 HARD CONFIGURATION 部（応用機能）
　ユーザ I/O、および特殊 I/O の入出力信号と、各軸の多用途センサ入力、同期制御信号、ステータス信号を接続するブロックです。
　多用途センサ機能、同期スタート機能、ステータス外部出力機能で使用します。

7 ユーザ I/O 部
　モータードライバ、センサ、または汎用入出力機器とのインターフェイス部です。

8 特殊 I/O 部（応用機能）
　モータをマニュアル操作するための入力信号とステータス信号を外部へ出力するインターフェイス部です。

● C-VX872



1 PCI バスとのインターフェイスブロックです。

2 DRIVE CONTROL 部
与えられた命令によりモータドライバへシリアルパルスを出力します。
[ ] で括られた 2 軸は相関軸となります。2 軸直線/円弧補間ドライブは相関軸で行います。

3 COUNTER 部
ADDRESS COUNTER, PULSE COUNTER, DFL COUNTER(ハードタイマとして利用可能)の 3 種のカウンタを装備しています。
ADDRESS COUNTER, PULSE COUNTER は 32bit, DFL COUNTER(ハードタイマ)は 16bit です。
各 COUNTER はそれぞれ出力パルス, エンコーダからのフィードバックパルスをカウントできます。
各 COUNTER には 3 個のコンペアレジスタが付加されており、任意な COUNT 値を検出することができます。

4 汎用出力部
汎用出力 $\overline{\text{OUTn0}}$ ～ $\overline{\text{OUTn3}}$ 信号をコントロールするブロックです。

5 汎用入力部
汎用入力 $\overline{\text{INn0}}$ ～ $\overline{\text{INn3}}$ 信号をコントロールするブロックです。

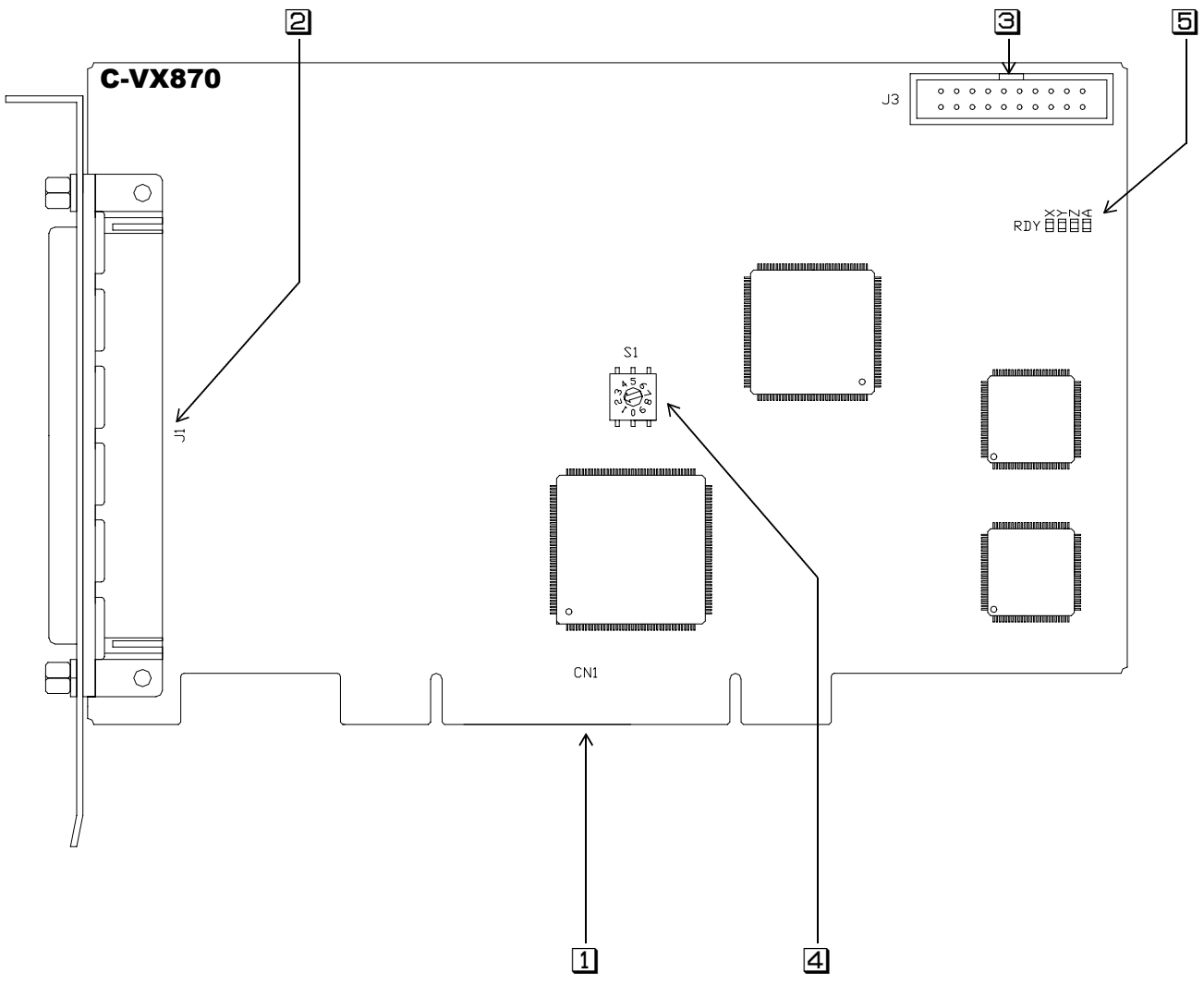
6 HARD CONFIGURATION 部(応用機能)
ユーザ I/O、および特殊 I/O の入出力信号と、各軸の多用途センサ入力、同期制御信号、ステータス信号を接続するブロックです。
多用途センサ機能、同期スタート機能、ステータス外部出力機能で使用します。

7 ユーザ I/O 部
モータードライバ、センサ、または汎用入出力機器とのインターフェイス部です。

8 特殊 I/O 部(応用機能)
モータをマニュアル操作するための入力信号とステータス信号を外部へ出力するインターフェイス部です。

1-5. 製品の外観

● C-VX870



1 CN1 -------- PCI バスのスロットに挿入するユニバーサル（5V/3.3V）対応のキバンエッジコネクタです。

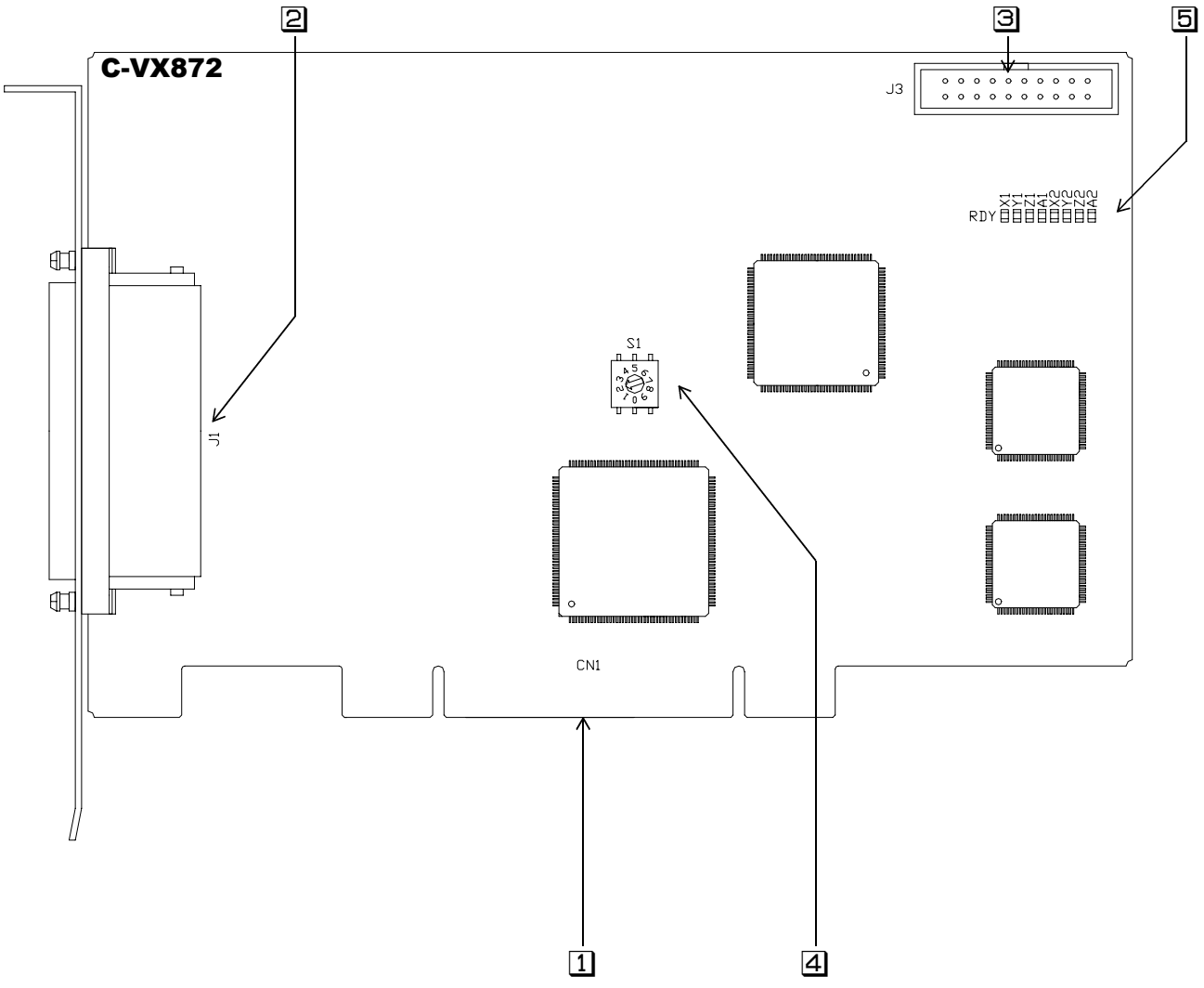
2 J1 ---------- モータドライバ、センサ信号や、+24V インターフェースの入出力を持つ機器などと
インターフェースする 100 ピンのハーフピッチコネクタです。
専用のインターフェース用ケーブル（1m,2m,3m,5m）と、その先の配線を接続する
中継ユニットをオプションで用意しています。

3 J3 ---------- 外部信号と TTL レベルでインターフェースするコネクタです。
（応用機能） このコネクタからマニュアル操作でモータを動かすことができます。
外部入力信号を多用途センサ、同期スタートとして使用することができます。
任意軸のステータス信号を外部出力することもできます。
汎用的な標準 MIL コネクタを採用しています。

4 S1 ---------- PCI がボード番号を認識できるように設定するロータリースイッチです。
パソコンに複数枚同時に挿す場合は、重複しないように設定してください。

5 RDY LED -- X 軸/ Y 軸/ Z 軸/ A 軸が正常に動いているか簡易的にモニターできる LED です。
各軸の RDY LED はコマンド入力待ちの状態で点灯し、コマンド処理中に消灯します。

● C-VX872



1 CN1 -------- PCI バスのスロットに挿入するユニバーサル（5V/3.3V）対応のキバンエッジコネクタです。

2 J1,J2 ------- モータドライバ、センサ信号や、+24V インターフェースの入出力を持つ機器などと
インターフェースする 100 ピンの 0.8mm ピッチコネクタです。
専用のインターフェース用ケーブル（1m,2m,3m,5m）と、その先の配線を接続する
中継ユニットをオプションで用意しています。

3 J3 ---------- 外部信号と TTL レベルでインターフェースするコネクタです。
（応用機能） このコネクタからマニュアル操作でモータを動かすことができます。
外部入力信号を多用途センサ、同期スタートとして使用することができます。
任意軸のステータス信号を外部出力することもできます。
汎用的な標準 MIL コネクタを採用しています。

4 S1 ---------- PCI がボード番号を認識できるように設定するロータリースイッチです。
パソコンに複数枚同時に挿す場合は、重複しないように設定してください。

5 RDY LED -- X1 軸/ Y1 軸/ Z1 軸/ A1 軸/ X2 軸/ Y2 軸/ Z2 軸/ A2 軸が正常に動いているか
簡易的にモニターできる LED です。
各軸の RDY LED はコマンド入力待ちの状態で点灯し、コマンド処理中に消灯します。

２． 仕様

2-1. PCI 仕様

No.	項　目	仕　様
1	準拠規格	PCI Local Bus Specification Rev2.2
2	バスインターフェース	・32 ビットバス, 33MHz クロック ・5V/3.3V 信号系（ユニバーサル）　※バススロットから+5V 電源の供給を必要とします。
3	割り込み	INTA#
4	システムリソース	I/O 領域 ：128 バイト＋ 256 バイト
5	寸法	ショートカード サイズ　（107mm × 170mm × 17mm）

2-2. 一般仕様

No.	項　目	仕　様
1	電源電圧/ 消費電流	● C-VX870 ・+5V ± 5 %,　1.0A 以下 ・DC+24V ± 2V,　200mA 以下（フォトカプラインターフェース用 ） ● C-VX872 ・+5V ± 5 %,　1.6A 以下 ・DC+24V ± 2V,　400mA 以下（フォトカプラインターフェース用 ）
2	使用周囲温湿度	0 ℃ ～ ＋ 45 ℃,　80 % RH 以下（非結露）
3	保存温湿度	0 ℃ ～ ＋ 55 ℃,　80 % RH 以下（非結露）
4	設置環境	・屋内に設置された風通しの良い筐体内で、直射日光があたらない場所 ・腐食性ガス、引火性ガスがなく、オイルミスト(油)、塵埃、塩分、鉄粉、水、薬品の飛散がない場所 ・製品に連続的な振動や過度な衝撃が加わらない場所 ・動力機器等の電磁ノイズが少ない場所 ・放射性物質や磁場がなく、真空でない場所
5	質量	約 0.2kg

2-3. 基本仕様

No.	項　目	仕　様	
1	制御軸数	● C-VX870：4 軸 ● C-VX872：8 軸	
2	パルス出力	パルス出力型式	・独立出力/方向指定出力/位相差信号出力 ・ラインドライバ出力
		パルス出力周波数	・独立ドライブ時：0.1Hz ～ 6.5MHz ・補間ドライブ時：0.1Hz ～ 5MHz
		加減速時定数	5000ms/1kHz ～ 0.0025ms/1kHz（台形/S 字）
		加減速形状	台形/S 字（非対称設定可能）
		三角駆動回避動作	S 字加減速ドライブにおいてドライブパルス数が少ないときは 自動的に加減速形状を丸めて三角駆動を回避します。
		出力パルス数	・JOG ドライブ　:-65,535 ～+65,535 パルス ・SCAN ドライブ　:～無限パルス ・INDEX ドライブ　:-2,147,483,647 ～+2,147,483,647 パルス
3	エンコーダ パルス入力	パルス入力型式	・インクリメンタル（位相差信号入力/独立入力） ・ラインレシーバ入力
		パルス入力周波数	～ 5MHz
		外部パルス出力機能	EA,EB 信号に入力された外部信号で CWP,CCWP 信号から 出力させるパルスを発生させることができます。
4	ドライブ	JOG ドライブ	一定速で指定パルス数のパルスを出力します。
		SCAN ドライブ	停止指令を検出するまで、連続してパルスを出力します。
		INDEX ドライブ	指定した相対アドレスまたは絶対アドレスに達するまで、 パルスを出力します。
		ORIGIN ドライブ	指定のドライブ工程を行い、ORG 検出信号の指定エッジを 検出してドライブを終了します。
		2 軸直線補間ドライブ	・相関軸 2 軸が現在の座標から指定座標に向かって直線補間 で INDEX または SCAN ドライブします。 ・補間ドライブの最高速度は、5 MHz です。 ・指定直線に対する位置誤差は、± 0.5 LSB です。 ・座標指定できる相対アドレス範囲は、 −2,147,483,648 ～ +2,147,483,647（32 ビット）です。
		2 軸円弧補間ドライブ	・相関軸 2 軸が現在の座標から指定座標に向かって円弧補間 で INDEX または SCAN ドライブします。 ・補間ドライブの最高速度は、5 MHz です。 ・指定円弧曲線に対する位置誤差は、± 1 LSB です。 ・座標指定できる相対アドレス範囲は、 -8,388,608 ～ +8,388,607（24 ビット）です。 ・短軸パルス数の設定範囲は、 -2,147,483,648 ～ +2,147,483,647（32 ビット）です。
		2 軸補間線速一定制御	2 軸直線補間ドライブまたは 2 軸円弧補間ドライブにおいて 2 軸のパルス出力合成速度を一定にすることができます。

No.	項　目	仕　様	
5	停止機能	減速停止機能	・SLOW STOP コマンド ・各種カウンタのコンパレータ出力 ・INn0--INn3 信号を DALM 機能とした減速停止 ・多用途センサ信号(SS0, SS1)
		即時停止機能	・FAST STOP コマンド ・FSSTOPn 信号　(ユーザ I/O) ・FSSTOP 信号　(特殊 I/O) ・各種カウンタのコンパレータ出力 ・INn0--INn3 信号を DALM 機能とした即時停止 ・多用途センサ信号(SS0, SS1)
		LIMIT 停止機能	●+方向停止指令 ・CWLM 信号(減速/即時選択可) ・各カウンタ COMP2 コンパレータ出力(減速/即時選択可) ●-方向停止指令 ・CCWLM 信号(減速/即時選択可) ・各カウンタ COMP3 コンパレータ出力(減速/即時選択可)
6	カウンタ	アドレスカウンタ	ドライブパルス出力をカウントして、絶対アドレスを管理する 32bit のカウンタです。
		パルスカウンタ	ドライブパルス出力またはエンコーダパルス入力をカウントする 32bit のカウンタです。
		パルス偏差カウンタ	ドライブパルス出力とエンコーダパルス入力をカウントしてパルス数の偏差を検出する 16bit のカウンタです。 基準クロックをカウントしてタイマとしても使用できます。
		コンパレータ機能	各カウンタにはそれぞれ 3 個のコンパレータが付いており 任意なカウント値を検出することができます。 検出結果からドライブパルスを停止信号することができます。 検出信号を外部ステータス信号出力することことができます。
		オートクリア機能	各カウンタのコンパレータ:COMP1 の一致検出と同時に カウンタをクリアすることができます。
		自動加算機能	各カウンタのコンパレータ:COMP1 の一致検出と同時に 予め設定された値を COMPARE REGISTER1 に加算できます。
7	その他機能	サーボ対応機能	サーボ対応信号として以下の信号を用意しています。 ・位置決め完了入力/相信号入力　(DEND/PO) ・サーボリセット出力　(DRST) ・汎用入力(DALM 等)　(INn0--INn3) ・汎用出力(S.ON 等)　(OUTn0--OUTn3)
		読み出し機能	各軸の状態、設定、カウントデータなどをリアルタイムで読み出すことができます。

2-4. 応用仕様

No.	項　目	仕　様	
1	ドライブ機能	UP/DOWN/CONST ドライブ CHANGE 機能	変更動作条件を検出すると実行中のドライブのパルス速度を 加速/減速/一定速に速度変更します。
		SPEED CHANGE 機能	変更動作条件を検出すると実行中のドライブのパルス速度を 指定したパルス速度に速度変更します。
		RATE CHANGE 機能	変更動作条件を検出すると実行中のドライブの速度変更時の RATE を指定した RATE に変更します。
		INDEX CHANGE 機能	変更動作条件を検出すると実行中のドライブの停止位置を 指定した位置に変更します。 起動点を原点位置とした相対位置指定と、アドレスカウンタで 管理している絶対位置指定が設定できます。
		任意多軸直線補間ドライブ	● C-VX870 任意複数軸が現在の座標から指定座標に向かって長軸に 対し直線補間でパルスを出力します。 ● C-VX872 下記系列軸内の任意複数軸が現在の座標から指定座標に 向かって長軸に対し直線補間でパルスを出力します。 （1 系列軸:X1 ～ A1 軸、2 系列軸:X2 ～ A2 軸）
		任意 2 軸円弧補間ドライブ	● C-VX870 任意 2 軸が現在の座標から指定座標に向かって円弧補間で パルスを出力します。 ● C-VX872 下記系列軸内の任意 2 軸が現在の座標から指定座標に 向かって円弧補間でパルスを出力します。 （1 系列軸:X1 ～ A1 軸、2 系列軸:X2 ～ A2 軸）
		INDEX ドライブ自動減速 開始点調整機能	INDEX ドライブ, 直線補間 INDEX ドライブ, 円弧補間 INDEX ドライブの自動減速開始点にオフセットを設定することが できます。
		MANUAL SCAN ドライブ	J3 コネクタの SELA ～ D,$\overline{\text{MAN}}$, $\overline{\text{CWMS}}$, $\overline{\text{CCWMS}}$ 入力信号の 操作で指定軸が指定方向に SCAN/JOG ドライブを行います。
2	カウンタ機能	リングカウンタ機能	アドレスカウンタ、およびパルスカウンタは最大カウント数を 任意に設定してリングカウンタとすることができます。
		カウンタ値のラッチ・クリア 機能	各カウンタは任意なタイミングでカウンタ値をラッチすること ができます。同時にカウンタ値をクリアすることができます。

No.	項　目	仕　様	
3	その他機能	割り込み発生機能	各軸はドライブ終了,予約レジスタの状態,カウンター致検出などの要因で上位 CPU に対して割り込みを発生させることができます。
		コマンド予約機能	各軸は汎用コマンドを 10 命令まで予約することができます。実行中のコマンド処理が終了すると予約レジスタに格納したコマンドを順次実行します。これにより切れ目のない連続ドライブを行うことができます。
		入力信号論理切替機能	以下の入力信号のアクティブ論理を切り替えることができます。 ・CWLM ・CCWLM ・$\overline{\text{DALM}}$　（$\overline{\text{INnx}}$ 信号を MCC07 の DALM 機能としたとき）
		入力信号時定数設定機能	以下の入力信号の時定数を設定することができます。 ・CWLM ・CCWLM ・$\overline{\text{DALM}}$　（$\overline{\text{INnx}}$ 信号を MCC07 の DALM 機能としたとき） ・$\overline{\text{DEND}}$/$\overline{\text{PO}}$ ・$\overline{\text{ORG}}$ ・$\overline{\text{NORG}}$ ・± ZORG ・± EA,EB
		多用途センサ機能	各軸は停止機能、カウンタラッチトリガ、ドライブ CHANGE 機能に使用可能な多用途センサ入力を持っています。 各軸の多用途センサ入力に以下の信号を使用することができます。 ・$\overline{\text{SENSORnx}}$ 入力信号 ・SIGNAL INnx 入力信号 ・任意軸のステータス
		ステータス外部出力機能	任意軸のカウンター致検出信号やステータス信号を $\overline{\text{SIGNAL OUTnx}}$ 出力信号として外部出力することができます。
		同期スタート機能	任意軸を同時にドライブスタートできます。 ドライブ開始条件は以下の要因から設定できます。 ・$\overline{\text{SENSORnx}}$ 入力信号 ・SIGNAL INnx 入力信号 ・任意軸のステータス ・PAUSE コマンド書き込み
		読み出し機能	各軸の設定、カウンタのラッチデータなどをリアルタイムで読み出すことができます。

※応用仕様の詳細は C-VX870 シリーズ デバイスドライバ取扱説明書 応用機能編 をご覧ください。

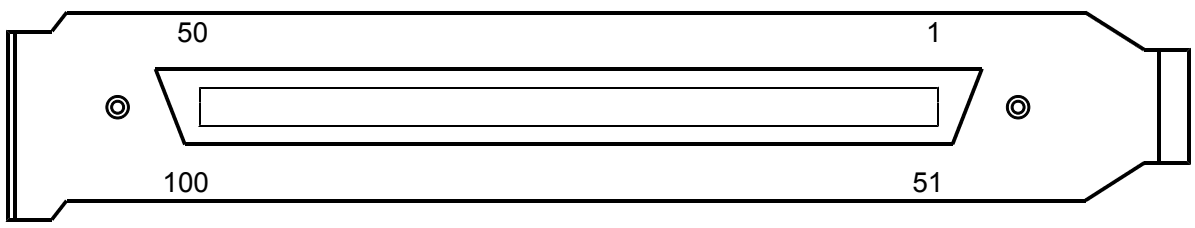
2-5. 入出力信号表

(1) ユーザ I/O コネクタ

■ピン配置

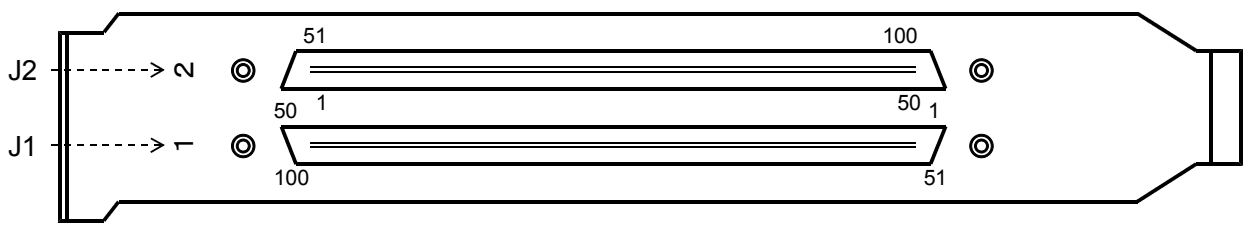
● C-VX870(J1)

・コネクタ型名 ：DX10A -100S(50)（ヒロセ電機製）
・適合ソケット ：DX30A -100P(50),DX31A -100P 等 （ヒロセ電機製、付属品ではありません。）
・適合ケーブル ：1m,2m,3m,5m シールドケーブル（オプション）



● C-VX872(J1,J2)

・コネクタ型名 ：HDRA-E100W1LFDT1EC-SL+（本多通信工業製）
・適合ソケット ：HDRA-E100MA1+ ,HDRA-E100M1+等（本多通信工業製、付属品ではありません。）
（適合ソケットは 100 ピンです）
・適合ケーブル ：1m,2m,3m,5m シールドケーブル（オプション）



■信号表

> **⚠ 注意**
> 本製品が破損するおそれがあります。
> +24V を EXTV 以外のピンに接続しないように注意してください。
> 配線後、電源投入前に必ず確認してください。

・ [　　] の信号は、フォトカプラ絶縁されています。
・ ☆印 の信号は、入力時定数の設定が可能なものを示します。 （応用機能）
・ ★印 の信号は、アクティブ論理切替が可能なものを示します。(応用機能)
汎用入力 $\overline{\text{INnx}}$ 信号は、DLAM 機能としたときアクティブ論理切替が可能です。

(注 1)フォトカプラ絶縁している信号には、外部電源が必要です。入力電圧仕様は [+24V ± 2V] です。
消費電流は C-VX870 では [MAX 200mA(+24V 時)] 、C-VX872 では [MAX 400mA(+24V 時)]です。
また、各軸の CWLM,CCWLM 信号、および FSSTOP 信号は ACTIVE OFF 入力(B 接点)です。
これらの信号を使用しない場合であっても、外部電源を接続する必要があります。
なお、CWLM,CCWLM 信号は、初期値の B 接点を推奨していますが、A 接点信号入力に対応させる場合はアクティブ論理を切り替えることができます。

(注 2)$\overline{\text{SENSORnx}}$ 入力信号は多用途センサ機能、同期スタート機能として使用することができます。
これらの入力信号を使用する場合は各機能の設定を行ってください。(応用機能)
リセット時の初期値は、$\overline{\text{SENSORn0}}$ 信号が Xn 軸の SS0、$\overline{\text{SENSORn1}}$ 信号が An 軸の SS0 に割り付けられています。
$\overline{\text{SENSORnx}}$ 入力信号は多用途センサ機能として使用する場合、MANUAL モード時は使用できません。
MANUAL モード時は多用途センサ機能の割り付け設定が無効となります。
BUS モードに復帰すると割り付け設定は有効になります。

● C-VX870（J1）

ピン	方向	信号名	説明		ピン	方向	信号名	説明	
1	入	XCWLM	X 軸+（CW）方向リミット信号	☆★	51	入	ZCWLM	Z 軸+（CW）方向リミット信号	☆★
2	入	XCCWLM	X 軸-（CCW）方向リミット信号	☆★	52	入	ZCCWLM	Z 軸-（CCW）方向リミット信号	☆★
3	入	$\overline{\text{XNORG}}$	X 軸機械原点近傍信号	☆	53	入	$\overline{\text{ZNORG}}$	Z 軸機械原点近傍信号	☆
4	入	$\overline{\text{XORG}}$	X 軸機械原点信号	☆	54	入	$\overline{\text{ZORG}}$	Z 軸機械原点信号	☆
5	入	YCWLM	Y 軸+（CW）方向リミット信号	☆★	55	入	ACWLM	A 軸+（CW）方向リミット信号	☆★
6	入	YCCWLM	Y 軸-（CCW）方向リミット信号	☆★	56	入	ACCWLM	A 軸-（CCW）方向リミット信号	☆★
7	入	$\overline{\text{YNORG}}$	Y 軸機械原点近傍信号	☆	57	入	$\overline{\text{ANORG}}$	A 軸機械原点近傍信号	☆
8	入	$\overline{\text{YORG}}$	Y 軸機械原点信号	☆	58	入	$\overline{\text{AORG}}$	A 軸機械原点信号	☆
9	入	$\overline{\text{SENSOR0}}$	多用途センサ,同期スタート信号（注 2）		59	入	$\overline{\text{SENSOR1}}$	多用途センサ,同期スタート信号（注 2）	
10	入	$\overline{\text{IN0}}$	汎用入力 0 （X 軸 DALM 機能可能）	☆（★）	60	出	$\overline{\text{OUT0}}$	汎用出力 0 信号	
11	入	$\overline{\text{IN1}}$	汎用入力 1 （Y 軸 DALM 機能可能）	☆（★）	61	出	$\overline{\text{OUT1}}$	汎用出力 1 信号	
12	入	$\overline{\text{IN2}}$	汎用入力 2 （Z 軸 DALM 機能可能）	☆（★）	62	出	$\overline{\text{OUT2}}$	汎用出力 2 信号	
13	入	$\overline{\text{IN3}}$	汎用入力 3 （A 軸 DALM 機能可能）	☆（★）	63	出	$\overline{\text{OUT3}}$	汎用出力 3 信号	
14	―	EXTV	カプラ用外部電源 （注 1）		64	―	EXTVGND	カプラ用外部電源 GND （注 1）	
15	―	EXTV			65	―	EXTVGND		
16	出	+COM	$\overline{\text{XCWP}}$,$\overline{\text{XCCWP}}$ 用+コモン （+5V）		66	出	+COM	$\overline{\text{ZCWP}}$,$\overline{\text{ZCCWP}}$ 用+コモン （+5V）	
17	出	XCWP	X 軸+（CW）方向正論理パルス		67	出	ZCWP	Z 軸+（CW）方向正論理パルス出力	
18	出	$\overline{\text{XCWP}}$	X 軸+（CW）方向負論理パルス		68	出	$\overline{\text{ZCWP}}$	Z 軸+（CW）方向負論理パルス出力	
19	出	XCCWP	X 軸-（CCW）方向正論理パルス		69	出	ZCCWP	Z 軸-（CCW）方向正論理パルス出力	
20	出	$\overline{\text{XCCWP}}$	X 軸-（CCW）方向負論理パルス		70	出	$\overline{\text{ZCCWP}}$	Z 軸-（CCW）方向負論理パルス出力	
21	出	XDRSTCOM	XDRST 用電流出力（+24V）		71	出	ZDRSTCOM	ZDRST 用電流出力（+24V）	
22	出	$\overline{\text{XDRST}}$	X 軸サーボリセット信号（汎用出力可能）		72	出	$\overline{\text{ZDRST}}$	Z 軸サーボリセット信号（汎用出力可能）	
23	入	$\overline{\text{XDEND}}$/$\overline{\text{XPO}}$	X 軸位置決め完了信号/X 軸 PO	☆	73	入	$\overline{\text{ZDEND}}$/$\overline{\text{ZPO}}$	Z 軸位置決め完了信号/Z 軸 PO	☆
24	―	N.C	使用禁止		74	―	N.C	使用禁止	
25	入	+XEA	X 軸エンコーダ +A 相信号	☆	75	入	+ZEA	Z 軸エンコーダ +A 相信号	☆
26	入	-XEA	X 軸エンコーダ -A 相信号	☆	76	入	-ZEA	Z 軸エンコーダ -A 相信号	☆
27	入	+XEB	X 軸エンコーダ +B 相信号	☆	77	入	+ZEB	Z 軸エンコーダ +B 相信号	☆
28	入	-XEB	X 軸エンコーダ -B 相信号	☆	78	入	-ZEB	Z 軸エンコーダ -B 相信号	☆
29	入	+XZORG	X 軸エンコーダ +Z 相信号	☆	79	入	+ZZORG	Z 軸エンコーダ +Z 相信号	☆
30	入	-XZORG	X 軸エンコーダ -Z 相信号	☆	80	入	-ZZORG	Z 軸エンコーダ -Z 相信号	☆
31	出	N.C	使用禁止（接続禁止）		81	―	N.C	使用禁止	
32	出	+COM	$\overline{\text{YCWP}}$,$\overline{\text{YCCWP}}$ 用+コモン （+5V）		82	出	+COM	$\overline{\text{ACWP}}$,$\overline{\text{ACCWP}}$ 用+コモン （+5V）	
33	出	YCWP	Y 軸+（CW）方向正論理パルス信号		83	出	ACWP	A 軸+（CW）方向正論理パルス信号	
34	出	$\overline{\text{YCWP}}$	Y 軸+（CW）方向負論理パルス信号		84	出	$\overline{\text{ACWP}}$	A 軸+（CW）方向負論理パルス信号	
35	出	YCCWP	Y 軸-（CCW）方向正論理パルス信号		85	出	ACCWP	A 軸-（CCW）方向正論理パルス信号	
36	出	$\overline{\text{YCCWP}}$	Y 軸-（CCW）方向負論理パルス信号		86	出	$\overline{\text{ACCWP}}$	A 軸-（CCW）方向負論理パルス信号	
37	出	YDRSTCOM	YDRST 用電流出力 （+24V）		87	出	ADRSTCOM	ADRST 用電流出力 （+24V）	
38	出	$\overline{\text{YDRST}}$	Y 軸サーボリセット信号（汎用出力可能）		88	出	$\overline{\text{ADRST}}$	A 軸サーボリセット信号（汎用出力可能）	
39	入	$\overline{\text{YDEND}}$/$\overline{\text{YPO}}$	Y 軸位置決め完了信号/Y 軸 PO	☆	89	入	$\overline{\text{ADEND}}$/$\overline{\text{APO}}$	A 軸位置決め完了信号/A 軸 PO	☆
40	―	N.C	使用禁止		90	―	N.C	使用禁止	
41	入	+YEA	Y 軸エンコーダ +A 相信号	☆	91	入	+AEA	A 軸エンコーダ +A 相信号	☆
42	入	-YEA	Y 軸エンコーダ -A 相信号	☆	92	入	-AEA	A 軸エンコーダ -A 相信号	☆
43	入	+YEB	Y 軸エンコーダ +B 相信号	☆	93	入	+AEB	A 軸エンコーダ +B 相信号	☆
44	入	-YEB	Y 軸エンコーダ -B 相信号	☆	94	入	-AEB	A 軸エンコーダ -B 相信号	☆
45	入	+YZORG	Y 軸エンコーダ +Z 相信号	☆	95	入	+AZORG	A 軸エンコーダ +Z 相信号	☆
46	入	-YZORG	Y 軸エンコーダ -Z 相信号	☆	96	入	-AZORG	A 軸エンコーダ -Z 相信号	☆
47	出	N.C	使用禁止（接続禁止）		97	―	N.C	使用禁止	
48	入	FSSTOP	全軸即時停止信号		98	入	$\overline{\text{RESET}}$	全軸リセット信号	
49	―	N.C	使用禁止		99	―	N.C	使用禁止	
50	―	D.GND	内部 5V の GND		100	―	D.GND	内部 5V の GND	

● C-VX872（J1）

ピン	方向	信号名	説明		ピン	方向	信号名	説明	
1	入	X1CWLM	X1 軸+（CW）方向リミット信号	☆★	51	入	Z1CWLM	Z1 軸+（CW）方向リミット信号	☆★
2	入	X1CCWLM	X1 軸-（CCW）方向リミット信号	☆★	52	入	Z1CCWLM	Z1 軸-（CCW）方向リミット信号	☆★
3	入	X1NORG	X1 軸機械原点近傍信号	☆	53	入	Z1NORG	Z1 軸機械原点近傍信号	☆
4	入	X1ORG	X1 軸機械原点信号	☆	54	入	Z1ORG	Z1 軸機械原点信号	☆
5	入	Y1CWLM	Y1 軸+（CW）方向リミット信号	☆★	55	入	A1CWLM	A1 軸+（CW）方向リミット信号	☆★
6	入	Y1CCWLM	Y1 軸-（CCW）方向リミット信号	☆★	56	入	A1CCWLM	A1 軸-（CCW）方向リミット信号	☆★
7	入	Y1NORG	Y1 軸機械原点近傍信号	☆	57	入	A1NORG	A1 軸機械原点近傍信号	☆
8	入	Y1ORG	Y1 軸機械原点信号※	☆	58	入	A1ORG	A1 軸機械原点信号	☆
9	入	SENSOR10	多用途センサ,同期スタート信号（注 2）		59	入	SENSOR11	多用途センサ,同期スタート信号（注 2）	
10	入	IN10	汎用入力 10 （X1 軸 DALM 機能可能）	☆（★）	60	出	OUT10	汎用出力 10 信号	
11	入	IN11	汎用入力 11 （Y1 軸 DALM 機能可能）	☆（★）	61	出	OUT11	汎用出力 11 信号	
12	入	IN12	汎用入力 12 （Z1 軸 DALM 機能可能）	☆（★）	62	出	OUT12	汎用出力 12 信号	
13	入	IN13	汎用入力 13 （A1 軸 DALM 機能可能）	☆（★）	63	出	OUT13	汎用出力 13 信号	
14	－	EXTV	カプラ用外部電源 （注 1）		64	－	EXTVGND	カプラ用外部電源 GND （注 1）	
15	－	EXTV			65	－	EXTVGND		
16	出	+COM	X1CWP,X1CCWP 用+コモン （+5V）		66	出	+COM	Z1CWP,Z1CCWP 用+コモン （+5V）	
17	出	X1CWP	X1 軸+（CW）方向正論理パルス		67	出	Z1CWP	Z1 軸+（CW）方向正論理パルス出力	
18	出	X1CWP	X1 軸+（CW）方向負論理パルス		68	出	Z1CWP	Z1 軸+（CW）方向負論理パルス出力	
19	出	X1CCWP	X1 軸-（CCW）方向正論理パルス		69	出	Z1CCWP	Z1 軸-（CCW）方向正論理パルス出力	
20	出	X1CCWP	X1 軸-（CCW）方向負論理パルス		70	出	Z1CCWP	Z1 軸-（CCW）方向負論理パルス出力	
21	出	X1DRSTCOM	X1DRST 用電流出力（+24V）		71	出	Z1DRSTCOM	Z1DRST 用電流出力（+24V）	
22	出	X1DRST	X1 軸サーボリセット信号（汎用出力可能）		72	出	Z1DRST	Z1 軸サーボリセット信号（汎用出力可能）	
23	入	X1DEND/X1PO	X1 軸位置決め完了信号/X1 軸 PO	☆	73	入	Z1DEND/Z1PO	Z1 軸位置決め完了信号/Z1 軸 PO	☆
24	－	N.C	使用禁止		74	－	N.C	使用禁止	
25	入	+X1EA	X1 軸エンコーダ +A 相信号	☆	75	入	+Z1EA	Z1 軸エンコーダ +A 相信号	
26	入	-X1EA	X1 軸エンコーダ -A 相信号	☆	76	入	-Z1EA	Z1 軸エンコーダ -A 相信号	
27	入	+X1EB	X1 軸エンコーダ +B 相信号	☆	77	入	+Z1EB	Z1 軸エンコーダ +B 相信号	
28	入	-X1EB	X1 軸エンコーダ -B 相信号	☆	78	入	-Z1EB	Z1 軸エンコーダ -B 相信号	
29	入	+X1ZORG	X1 軸エンコーダ +Z 相信号	☆	79	入	+Z1ZORG	Z1 軸エンコーダ +Z 相信号	☆
30	入	-X1ZORG	X1 軸エンコーダ -Z 相信号	☆	80	入	-Z1ZORG	Z1 軸エンコーダ -Z 相信号	☆
31	出	N.C	使用禁止（接続禁止）		81	－	N.C	使用禁止	
32	出	+COM	Y1CWP,Y1CCWP 用+コモン （+5V）		82	出	+COM	A1CWP,A1CCWP 用+コモン （+5V）	
33	出	Y1CWP	Y1 軸+（CW）方向正論理パルス信号		83	出	A1CWP	A1 軸+（CW）方向正論理パルス信号	
34	出	Y1CWP	Y1 軸+（CW）方向負論理パルス信号		84	出	A1CWP	A1 軸+（CW）方向負論理パルス信号	
35	出	Y1CCWP	Y1 軸-（CCW）方向正論理パルス信号		85	出	A1CCWP	A1 軸-（CCW）方向正論理パルス信号	
36	出	Y1CCWP	Y1 軸-（CCW）方向負論理パルス信号		86	出	A1CCWP	A1 軸-（CCW）方向負論理パルス信号	
37	出	Y1DRSTCOM	Y1DRST 用電流出力 （+24V）		87	出	A1DRSTCOM	A1DRST 用電流出力 （+24V）	
38	出	Y1DRST	Y1 軸サーボリセット信号（汎用出力可能）		88	出	A1DRST	A1 軸サーボリセット信号（汎用出力可能）	
39	入	Y1DEND/Y1PO	Y1 軸位置決め完了信号/Y1 軸 PO	☆	89	入	A1DEND/A1PO	A1 軸位置決め完了信号/A1 軸 PO	☆
40	－	N.C	使用禁止		90	－	N.C	使用禁止	
41	入	+Y1EA	Y1 軸エンコーダ +A 相信号	☆	91	入	+A1EA	A1 軸エンコーダ +A 相信号	☆
42	入	-Y1EA	Y1 軸エンコーダ -A 相信号	☆	92	入	-A1EA	A1 軸エンコーダ -A 相信号	☆
43	入	+Y1EB	Y1 軸エンコーダ +B 相信号	☆	93	入	+A1EB	A1 軸エンコーダ +B 相信号	☆
44	入	-Y1EB	Y1 軸エンコーダ -B 相信号	☆	94	入	-A1EB	A1 軸エンコーダ -B 相信号	☆
45	入	+Y1ZORG	Y1 軸エンコーダ +Z 相信号	☆	95	入	+A1ZORG	A1 軸エンコーダ +Z 相信号	☆
46	入	-Y1ZORG	Y1 軸エンコーダ -Z 相信号	☆	96	入	-A1ZORG	A1 軸エンコーダ -Z 相信号	☆
47	出	N.C	使用禁止（接続禁止）		97	－	N.C	使用禁止	
48	入	FSSTOP1	X1,Y1,Z1,A1 軸即時停止信号		98	入	RESET1	全軸リセット信号	
49	－	N.C	使用禁止		99	－	N.C	使用禁止	
50	－	D.GND	内部 5V の GND		100	－	D.GND	内部 5V の GND	

● C-VX872（J2）

ピン	方向	信号名	説明		ピン	方向	信号名	説明	
1	入	X2CWLM	X2 軸+（CW）方向リミット信号	☆★	51	入	Z2CWLM	Z2 軸+（CW）方向リミット信号	☆★
2	入	X2CCWLM	X2 軸-（CCW）方向リミット信号	☆★	52	入	Z2CCWLM	Z2 軸-（CCW）方向リミット信号	☆★
3	入	$\overline{\text{X2NORG}}$	X2 軸機械原点近傍信号	☆	53	入	$\overline{\text{Z2NORG}}$	Z2 軸機械原点近傍信号	☆
4	入	$\overline{\text{X2ORG}}$	X2 軸機械原点信号	☆	54	入	$\overline{\text{Z2ORG}}$	Z2 軸機械原点信号	☆
5	入	Y2CWLM	Y2 軸+（CW）方向リミット信号	☆★	55	入	A2CWLM	A2 軸+（CW）方向リミット信号	☆★
6	入	Y2CCWLM	Y2 軸-（CCW）方向リミット信号	☆★	56	入	A2CCWLM	A2 軸-（CCW）方向リミット信号	☆★
7	入	$\overline{\text{Y2NORG}}$	Y2 軸機械原点近傍信号	☆	57	入	$\overline{\text{A2NORG}}$	A2 軸機械原点近傍信号	☆
8	入	$\overline{\text{Y2ORG}}$	Y2 軸機械原点信号※	☆	58	入	$\overline{\text{A2ORG}}$	A2 軸機械原点信号	☆
9	入	$\overline{\text{SENSOR20}}$	多用途センサ,同期スタート信号（注 2）		59	入	$\overline{\text{SENSOR21}}$	多用途センサ,同期スタート信号（注 2）	
10	入	$\overline{\text{IN20}}$	汎用入力 20 （X2 軸 DALM 機能可能）	☆（★）	60	出	$\overline{\text{OUT20}}$	汎用出力 20 信号	
11	入	$\overline{\text{IN21}}$	汎用入力 21 （Y2 軸 DALM 機能可能）	☆（★）	61	出	$\overline{\text{OUT21}}$	汎用出力 21 信号	
12	入	$\overline{\text{IN22}}$	汎用入力 22 （Z2 軸 DALM 機能可能）	☆（★）	62	出	$\overline{\text{OUT22}}$	汎用出力 22 信号	
13	入	$\overline{\text{IN23}}$	汎用入力 23 （A2 軸 DALM 機能可能）	☆（★）	63	出	$\overline{\text{OUT23}}$	汎用出力 23 信号	
14	―	EXTV	カプラ用外部電源 （注 1）		64	―	EXTVGND	カプラ用外部電源 GND （注 1）	
15	―	EXTV			65	―	EXTVGND		
16	出	+COM	$\overline{\text{X2CWP}}$,$\overline{\text{X2CCWP}}$ 用+コモン （+5V）		66	出	+COM	$\overline{\text{Z2CWP}}$,$\overline{\text{Z2CCWP}}$ 用+コモン （+5V）	
17	出	X2CWP	X2 軸+（CW）方向正論理パルス		67	出	Z2CWP	Z2 軸+（CW）方向正論理パルス出力	
18	出	$\overline{\text{X2CWP}}$	X2 軸+（CW）方向負論理パルス		68	出	$\overline{\text{Z2CWP}}$	Z2 軸+（CW）方向負論理パルス出力	
19	出	X2CCWP	X2 軸-（CCW）方向正論理パルス		69	出	Z2CCWP	Z2 軸-（CCW）方向正論理パルス出力	
20	出	$\overline{\text{X2CCWP}}$	X2 軸-（CCW）方向負論理パルス		70	出	$\overline{\text{Z2CCWP}}$	Z2 軸-（CCW）方向負論理パルス出力	
21	出	X2DRSTCOM	X2DRST 用電流出力（+24V）		71	出	Z2DRSTCOM	Z2DRST 用電流出力（+24V）	
22	出	$\overline{\text{X2DRST}}$	X2 軸サーボリセット信号（汎用出力可能）		72	出	$\overline{\text{Z1DRST}}$	Z2 軸サーボリセット信号（汎用出力可能）	
23	入	$\overline{\text{X2DEND}}$/$\overline{\text{X2PO}}$	X2 軸位置決め完了信号/X2 軸 PO	☆	73	入	$\overline{\text{Z1DEND}}$/$\overline{\text{Z1PO}}$	Z2 軸位置決め完了信号/Z2 軸 PO	☆
24	―	N.C	使用禁止		74	―	N.C	使用禁止	
25	入	+X2EA	X2 軸エンコーダ +A 相信号	☆	75	入	+Z2EA	Z2 軸エンコーダ +A 相信号	☆
26	入	-X2EA	X2 軸エンコーダ -A 相信号	☆	76	入	-Z2EA	Z2 軸エンコーダ -A 相信号	☆
27	入	+X2EB	X2 軸エンコーダ +B 相信号	☆	77	入	+Z2EB	Z2 軸エンコーダ +B 相信号	☆
28	入	-X2EB	X2 軸エンコーダ -B 相信号	☆	78	入	-Z2EB	Z2 軸エンコーダ -B 相信号	☆
29	入	+X2ZORG	X2 軸エンコーダ +Z 相信号	☆	79	入	+Z2ZORG	Z2 軸エンコーダ +Z 相信号	☆
30	入	-X2ZORG	X2 軸エンコーダ -Z 相信号	☆	80	入	-Z2ZORG	Z2 軸エンコーダ -Z 相信号	☆
31	出	N.C	使用禁止（接続禁止）		81	―	N.C	使用禁止	
32	出	+COM	$\overline{\text{Y2CWP}}$,$\overline{\text{Y2CCWP}}$ 用+コモン （+5V）		82	出	+COM	$\overline{\text{A2CWP}}$,$\overline{\text{A2CCWP}}$ 用+コモン （+5V）	
33	出	Y2CWP	Y2 軸+（CW）方向正論理パルス信号		83	出	A2CWP	A2 軸+（CW）方向正論理パルス信号	
34	出	$\overline{\text{Y2CWP}}$	Y2 軸+（CW）方向負論理パルス信号		84	出	$\overline{\text{A2CWP}}$	A2 軸+（CW）方向負論理パルス信号	
35	出	Y2CCWP	Y2 軸-（CCW）方向正論理パルス信号		85	出	A2CCWP	A2 軸-（CCW）方向正論理パルス信号	
36	出	$\overline{\text{Y2CCWP}}$	Y2 軸-（CCW）方向負論理パルス信号		86	出	$\overline{\text{A2CCWP}}$	A2 軸-（CCW）方向負論理パルス信号	
37	出	Y2DRSTCOM	Y2DRST 用電流出力 （+24V）		87	出	A2DRSTCOM	A2DRST 用電流出力 （+24V）	
38	出	$\overline{\text{Y2DRST}}$	Y2 軸サーボリセット信号（汎用出力可能）		88	出	$\overline{\text{A2DRST}}$	A2 軸サーボリセット信号（汎用出力可能）	
39	入	$\overline{\text{Y2DEND}}$/$\overline{\text{Y2PO}}$	Y2 軸位置決め完了信号/Y2 軸 PO	☆	89	入	$\overline{\text{A2DEND}}$/$\overline{\text{A2PO}}$	A2 軸位置決め完了信号/A2 軸 PO	☆
40	―	N.C	使用禁止		90	―	N.C	使用禁止	
41	入	+Y2EA	Y2 軸エンコーダ +A 相信号	☆	91	入	+A2EA	A2 軸エンコーダ +A 相信号	☆
42	入	-Y2EA	Y2 軸エンコーダ -A 相信号	☆	92	入	-A2EA	A2 軸エンコーダ -A 相信号	☆
43	入	+Y2EB	Y2 軸エンコーダ +B 相信号	☆	93	入	+A2EB	A2 軸エンコーダ +B 相信号	☆
44	入	-Y2EB	Y2 軸エンコーダ -B 相信号	☆	94	入	-A2EB	A1 軸エンコーダ -B 相信号	☆
45	入	+Y2ZORG	Y2 軸エンコーダ +Z 相信号	☆	95	入	+A2ZORG	A2 軸エンコーダ +Z 相信号	☆
46	入	-Y2ZORG	Y2 軸エンコーダ -Z 相信号	☆	96	入	-A2ZORG	A2 軸エンコーダ -Z 相信号	☆
47	出	N.C	使用禁止（接続禁止）		97	―	N.C	使用禁止	
48	入	FSSTOP2	X2,Y2,Z2,A2 軸即時停止信号		98	入	$\overline{\text{RESET2}}$	全軸リセット信号	
49	―	N.C	使用禁止		99	―	N.C	使用禁止	
50	―	D.GND	内部 5V の GND		100	―	D.GND	内部 5V の GND	

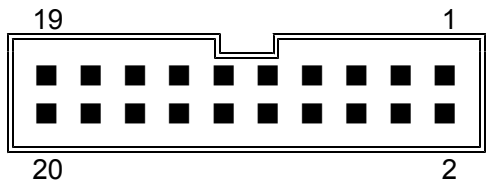
(2) 特殊 I/O コネクタ

応用機能のコネクタです。

■ピン配置

● C-VX870,C-VX872(共通)

・コネクタ型名　　：XG4C-2031（オムロン製）
・適合コネクタソケット　：XG4M-2030(オムロン製等、付属品ではありません。)
・適合ケーブル　　：MIL 20P 1.5m フラットケーブル（オプション）



■信号表

・全ての入力信号について入力時定数の設定、および アクティブ論理の切り替えは行えません。

(注 1) $\overline{\text{MAN}}$ 信号を LOW にすると MANUAL モードになります。
$\overline{\text{MAN}}$ 信号を HIGH にすると BUS モードに復帰します。
$\overline{\text{MAN RDY}}$ 信号は、MAN MASK コマンドで HIGH にすることができます。
$\overline{\text{MAN RDY}}$ 信号=HIGH 時は、$\overline{\text{MAN}}$ 信号を LOW にしても MANUAL モードにはなりません。

(注 2) $\overline{\text{SIGNAL INnx}}$ 入力信号は、多用途センサ機能、同期スタート機能として使用することができます。
これらの信号を使用する場合は各機能の設定を行ってください。リセット時の初期値は「機能なし」です。
$\overline{\text{SIGNAL INnx}}$ 入力信号は MANUAL モード時は使用できません。
MANUAL モード時は MANUAL SCAN ドライブ軸指定信号(SEL A-D)として機能します。
各機能での割り付け設定は無効となり、BUS モードに復帰すると各機能での割り付け設定が
有効になります。

(注 3) $\overline{\text{SIGNAL OUTnx}}$ 出力信号はステータス外部出力機能の設定により任意軸のステータス信号を
出力することができます。
リセット時の初期値は、$\overline{\text{SIGNAL OUTn0}}$ が Xn 軸の CNTINT、$\overline{\text{SIGNAL OUTn1}}$ が Yn 軸の CNTINT です。

(注 4) $\overline{\text{SS0}}$,$\overline{\text{SS1}}$ 入力信号は MANUAL モード時、SEL A ～ D 入力信号による MANUAL SCAN ドライブ指定軸の
多用途センサ入力になります。
多用途センサ入力の機能を「UP/DOWN/CONST 指令入力」に設定することで、MANUAL SCAN
ドライブの加減速指令信号として使用することができます。

● C-VX870（J3）

ピン	方向	信号名	説　明	
			BUS モード	MANUAL モード
1		D.GND	内部 5V の GND	
2	入	$\overline{\text{MAN}}$	MANUAL モード切り替え信号	（注 1）
3	入	$\overline{\text{FSSTOP}}$	全軸即時停止信号	
4	入	$\overline{\text{CWMS}}$	無効	CW 方向 MANUAL SCAN ドライブ指令信号
5	入	$\overline{\text{CCWMS}}$		CCW 方向 MANUAL SCAN ドライブ指令信号
6	－	D.GND	内部 5V の GND	
7	入	$\overline{\text{SIGNAL IN0}}$ / SEL A	多用途センサ,同期スタート信号　（注 2）	MANUAL SCAN ドライブ軸指定信号
8	入	$\overline{\text{SIGNAL IN1}}$ / SEL B		
9	入	SEL C	無効	
10	入	SEL D		
11	出	$\overline{\text{SIGNAL OUT0}}$	ステータス出力信号	（リセット時の初期値：XCNTINT）（注 3）
12	出	$\overline{\text{SIGNAL OUT1}}$		（リセット時の初期値：YCNTINT）
13	出	NC	使用禁止	
14	出	NC		
15	－	D.GND	内部 5V の GND	
16	出	+5V	内部 5V 出力	
17	入	$\overline{\text{SS0}}$	無効	MANUAL SCAN ドライブ加減速指令信号
18	入	$\overline{\text{SS1}}$		（多用途センサ信号）（注 4）
19	出	$\overline{\text{MAN RDY}}$	MANUAL モード切り替え許可信号	（注 1）
20	－	D.GND	内部 5V の GND	

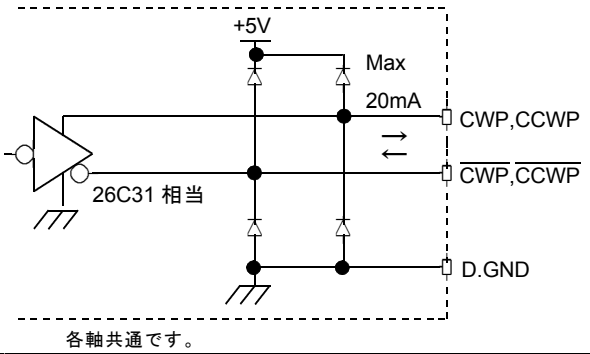
● C-VX872（J3）

ピン	方向	信号名	説　明	
			BUS モード	MANUAL モード
1		D.GND	内部 5V の GND	
2	入	$\overline{\text{MAN}}$	MANUAL モード切り替え信号	（注 1）
3	入	$\overline{\text{FSSTOP}}$	全軸即時停止信号	
4	入	$\overline{\text{CWMS}}$	無効	CW 方向 MANUAL SCAN ドライブ指令信号
5	入	$\overline{\text{CCWMS}}$		CCW 方向 MANUAL SCAN ドライブ指令信号
6	－	D.GND	内部 5V の GND	
7	入	$\overline{\text{SIGNAL IN10}}$ / SEL A	X1,Y1,Z1,A1 軸用 多用途センサ,同期スタート信号（注 2）	MANUAL SCAN ドライブ軸指定信号
8	入	$\overline{\text{SIGNAL IN11}}$ / SEL B		
9	入	$\overline{\text{SIGNAL IN20}}$ / SEL C	X2,Y2,Z2,A2 軸用 多用途センサ,同期スタート信号（注 2）	
10	入	$\overline{\text{SIGNAL IN21}}$ / SEL D		
11	出	$\overline{\text{SIGNAL OUT10}}$	X1,Y1,Z1,A1 軸用ステータス出力信号	（リセット時の初期値：X1CNTINT）（注 3）
12	出	$\overline{\text{SIGNAL OUT11}}$		（リセット時の初期値：Y1CNTINT）
13	出	$\overline{\text{SIGNAL OUT20}}$	X2,Y2,Z2,A2 軸用ステータス出力信号	（リセット時の初期値：X2CNTINT）（注 3）
14	出	$\overline{\text{SIGNAL OUT21}}$		（リセット時の初期値：Y2CNTINT）
15	－	D.GND	内部 5V の GND	
16	出	+5V	内部 5V 出力	
17	入	$\overline{\text{SS0}}$	無効	MANUAL SCAN ドライブ加減速指令信号
18	入	$\overline{\text{SS1}}$		（多用途センサ信号）（注 4）
19	出	$\overline{\text{MAN RDY}}$	MANUAL モード切り替え許可信号	（注 1）
20	－	D.GND	内部 5V の GND	

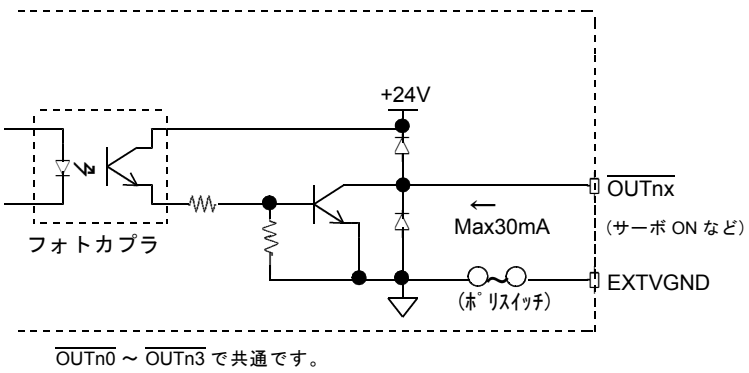
2-6. 入出力仕様

(1) 出力仕様

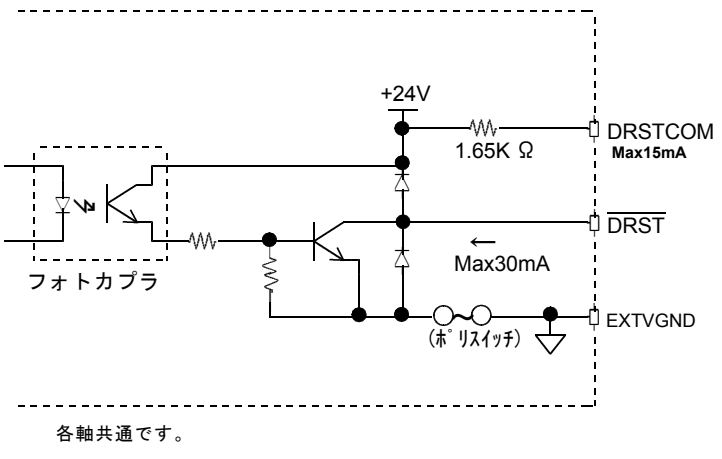
●出力仕様 1

回路	説明	
	信号名	CWP,$\overline{\text{CWP}}$,CCWP,$\overline{\text{CCWP}}$
	出力方式	ラインドライバ(差動)出力 (26C31 相当:RS422A 準拠)
	出力電流	± 20mA
	出力周波数	最大 6.5MHz(独立ドライブ時)
	絶縁	非絶縁

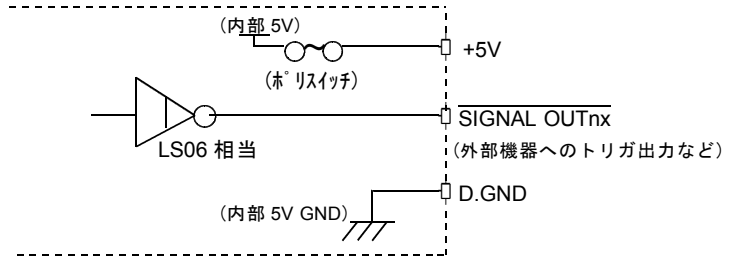
●出力仕様 2

回路	説明	
	信号名	$\overline{\text{OUTn0-n3}}$
	インター フェース電圧	+24V
	出力方式	Nch トランジスタ オープンコレクタ出力
	出力電流	ON 時 :30mA(Vce ＝ 1V 以下) 50mA(Vce ＝ 2V 以下) OFF 時:0.1mA 以下
	出力応答時間	1ms 以下 (ON → OFF、OFF → ON)
	絶縁	フォトカプラ絶縁 (内部回路～外部回路間)

●出力仕様 3

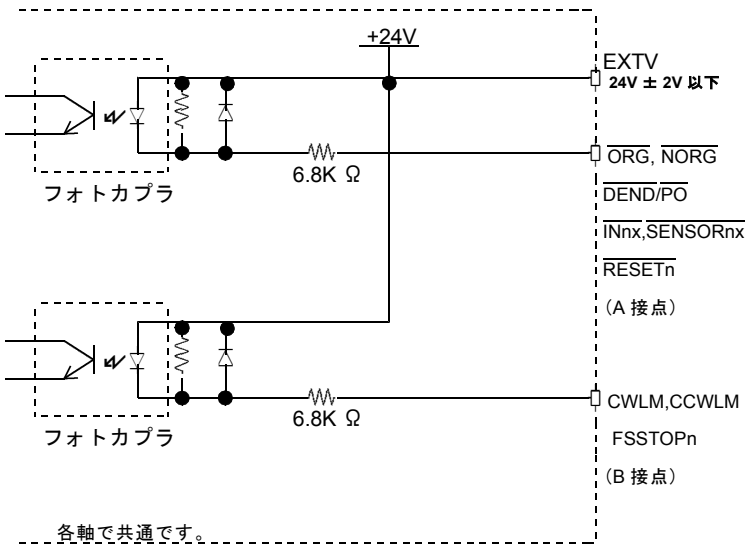
回路	説明	
	信号名	$\overline{\text{DRST}}$ (DRSTCOM から+5V 系電流制限回路に接続可能: 15mA まで)
	インター フェース電圧	+24V
	出力方式	Nch トランジスタ オープンコレクタ出力
	出力電流	ON 時 :30mA(Vce ＝ 1V 以下) 50mA(Vce ＝ 2V 以下) OFF 時:0.1mA 以下
	出力応答時間	1ms 以下 (ON → OFF、OFF → ON)
	絶縁	フォトカプラ絶縁 (内部回路～外部回路間)

●出力仕様 4(応用機能)

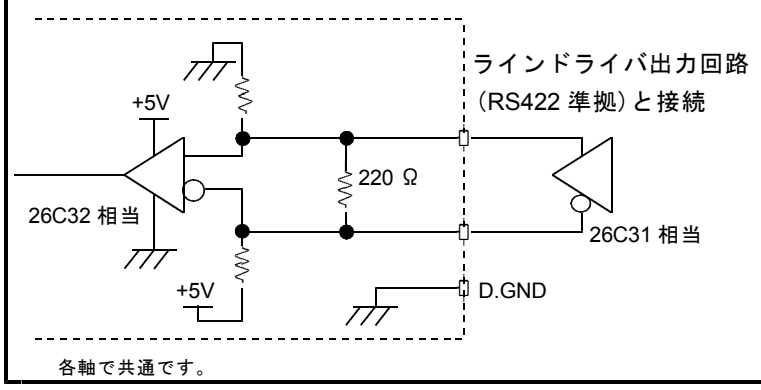
回路	説明	
	信号名	$\overline{\text{SIGNAL OUTn0,n1}}$
	インター フェース電圧	+30V 以下
	出力方式	オープンコレクタ出力
	出力電流	ON 時 :10mA(Vce ＝ 0.6V 以下) OFF 時:0.3mA 以下
	出力応答時間	1 μ s 以下 (出力はラッチや出力時間幅が設定可能) (ON → OFF、OFF → ON)
	絶縁	非絶縁

(2) 入力仕様

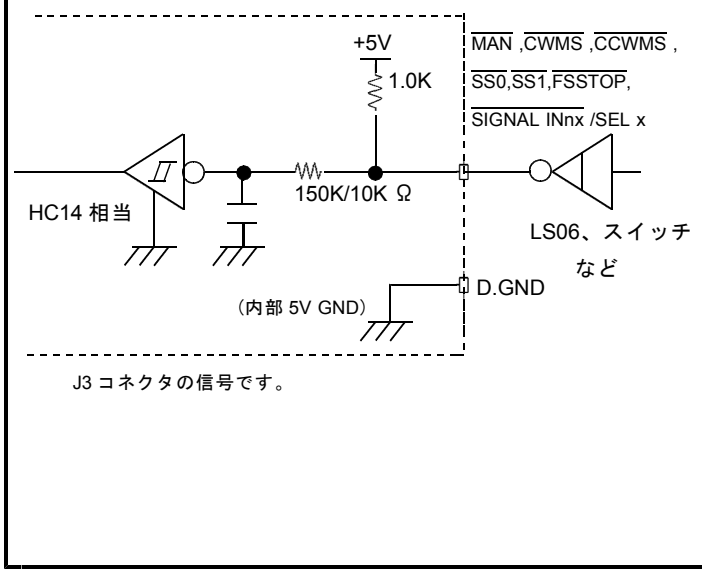
●入力仕様 1

回路	説明	
	信号名	ORG, NORG, DEND/PO , INn0-n3 SENSORn0,n1,RESETn (A 接点) FSSTOPn,CWLM,CCWLM (B 接点)
	インター フェース電圧	+24V
	入力インピー ダンス	6.8K Ω
	ON/OFF レベル	ON :2.5mA 以上 OFF :0.8mA 以下
	入力応答時間	1ms 以下 (RESETn 以外) 5ms 以下 (RESETn) (ON → OFF、OFF → ON)
	絶縁	フォトカプラ絶縁 (内部回路～外部回路間)

●入力仕様 2

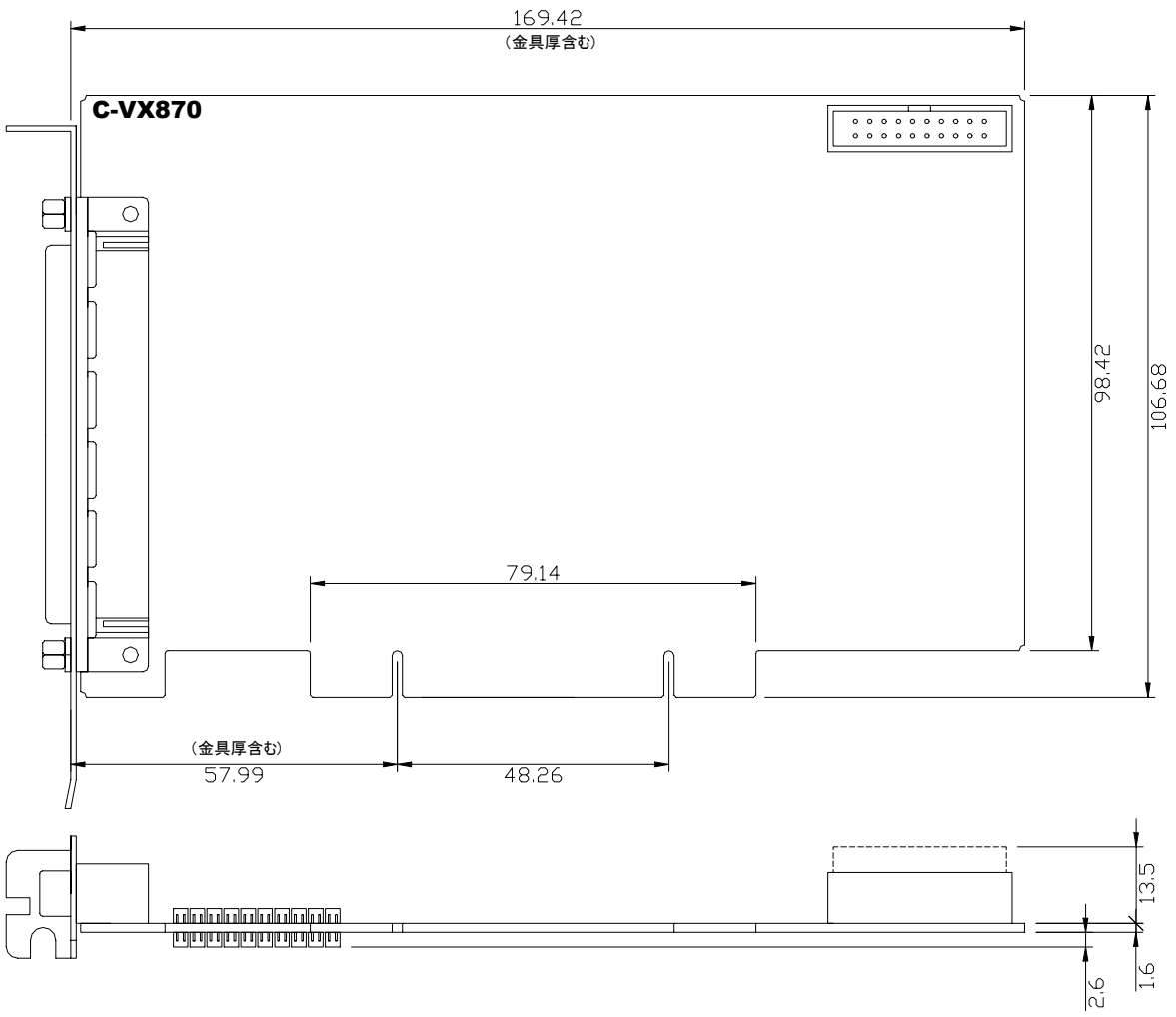
回路	説明	
	信号名	± EA、± EB、± ZORG
	インター フェース仕様	ラインレシーバ入力 (RS422 準拠ラインドライバと接続のこと)
	入力終端抵抗	220 Ω
	応答周波数	± EA,EB : 5MHz ± ZORG : 100KHz
	絶縁	非絶縁

●入力仕様 3 (応用機能)

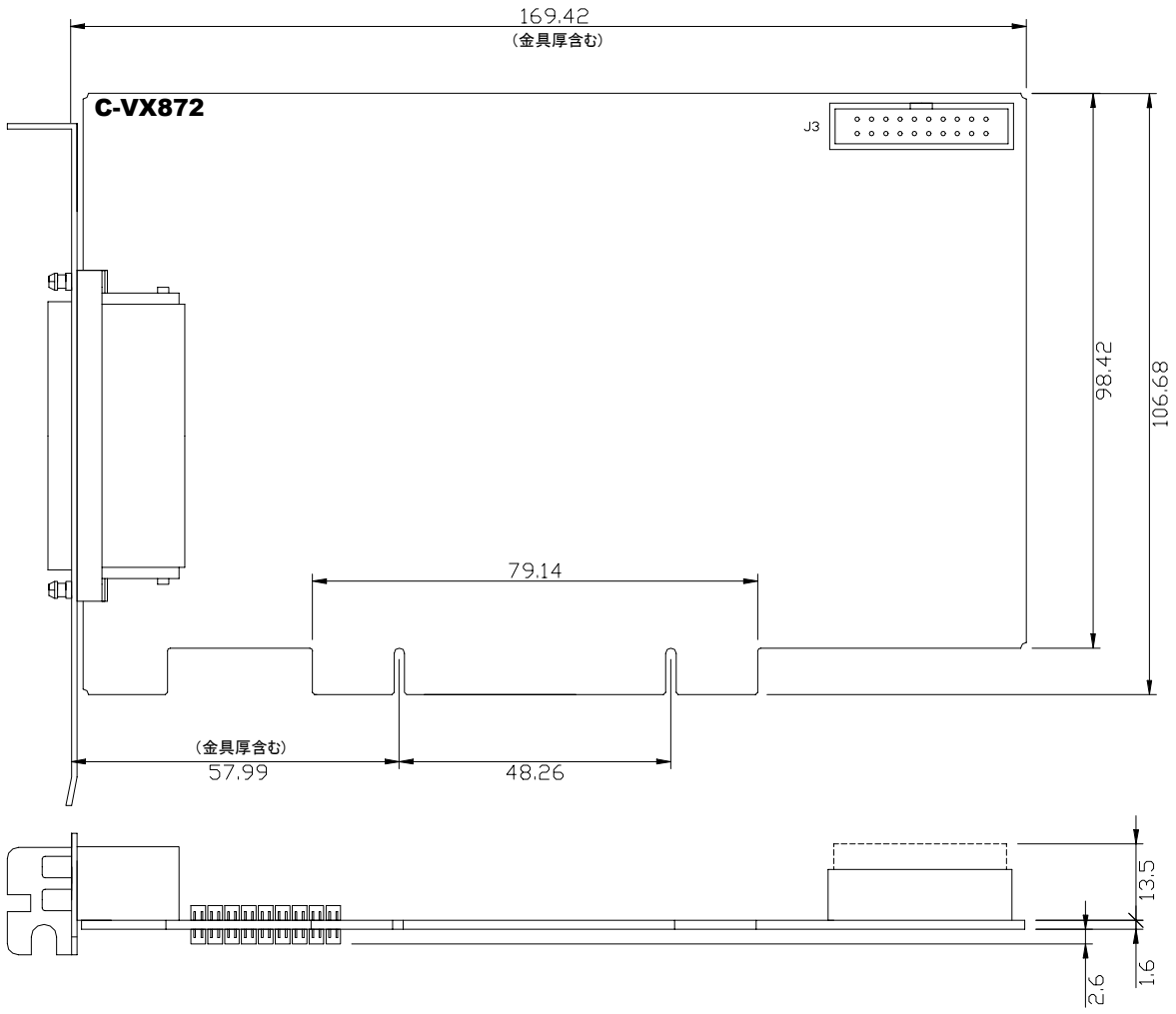
回路	説明	
	信号名	MAN, CWMS, CCWMS, SS0,SS1,FSSTOP SIGNAL INn0,n1 /SEL x
	インター フェース仕様	TTL レベル CMOS シュミット入力
	入力レベル	ハイレベル　オープン
		ローレベル　0.8V 以下
	入力応答時間	5ms 以下 (MAN,CWMS,CCWMS) 1ms 以下 (SS0,SS1,FSSTOP) 10us 以下 (SIGNAL INn0,n1 /SEL x) (ON → OFF、OFF → ON)
	絶縁	非絶縁

2-7. 外形寸法

● C-VX870



● C-VX872

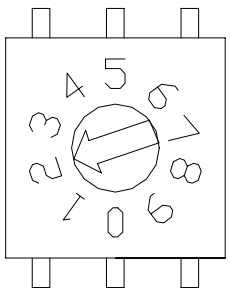


３． 設定

当製品をパソコンに組み込む前に基板上のロータリースイッチの設定を行ってください。

3-1. ボード番号の設定（S1）

基板上のロータリースイッチ S1 により、当製品のボード番号を割り当てます。
（出荷時のロータリースイッチ設定はボード番号 0 となっています）
1 台のパソコンにおいて当社製 PCI ボードコントローラ製品を 2 枚以上使用する場合は、
各製品のボード番号が重複しないように割り当ててください。
下図は、ボード番号を 2 に設定した場合の例を示します。

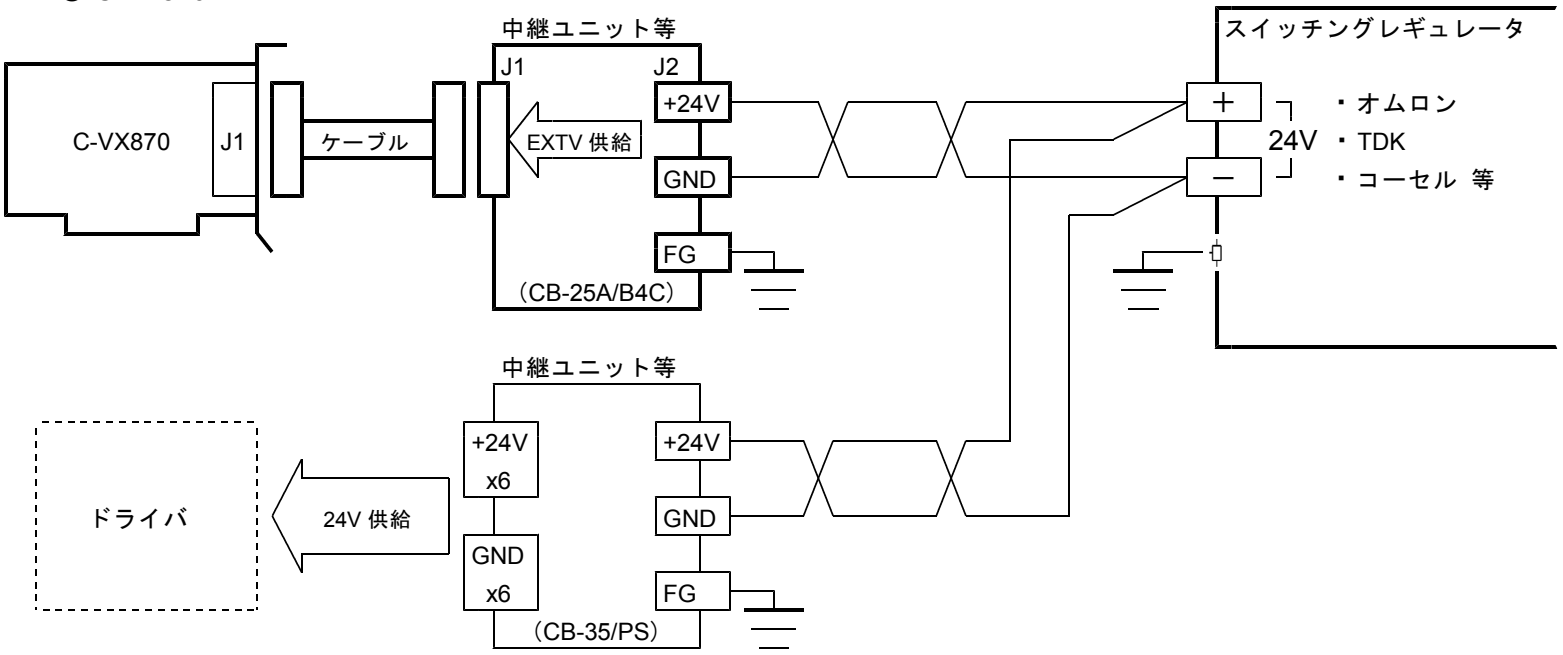


◆ロータリースイッチの設定は電源投入時に有効になります。
スイッチ設定は電源を切った状態で行い、設定変更後に電源を投入してください。

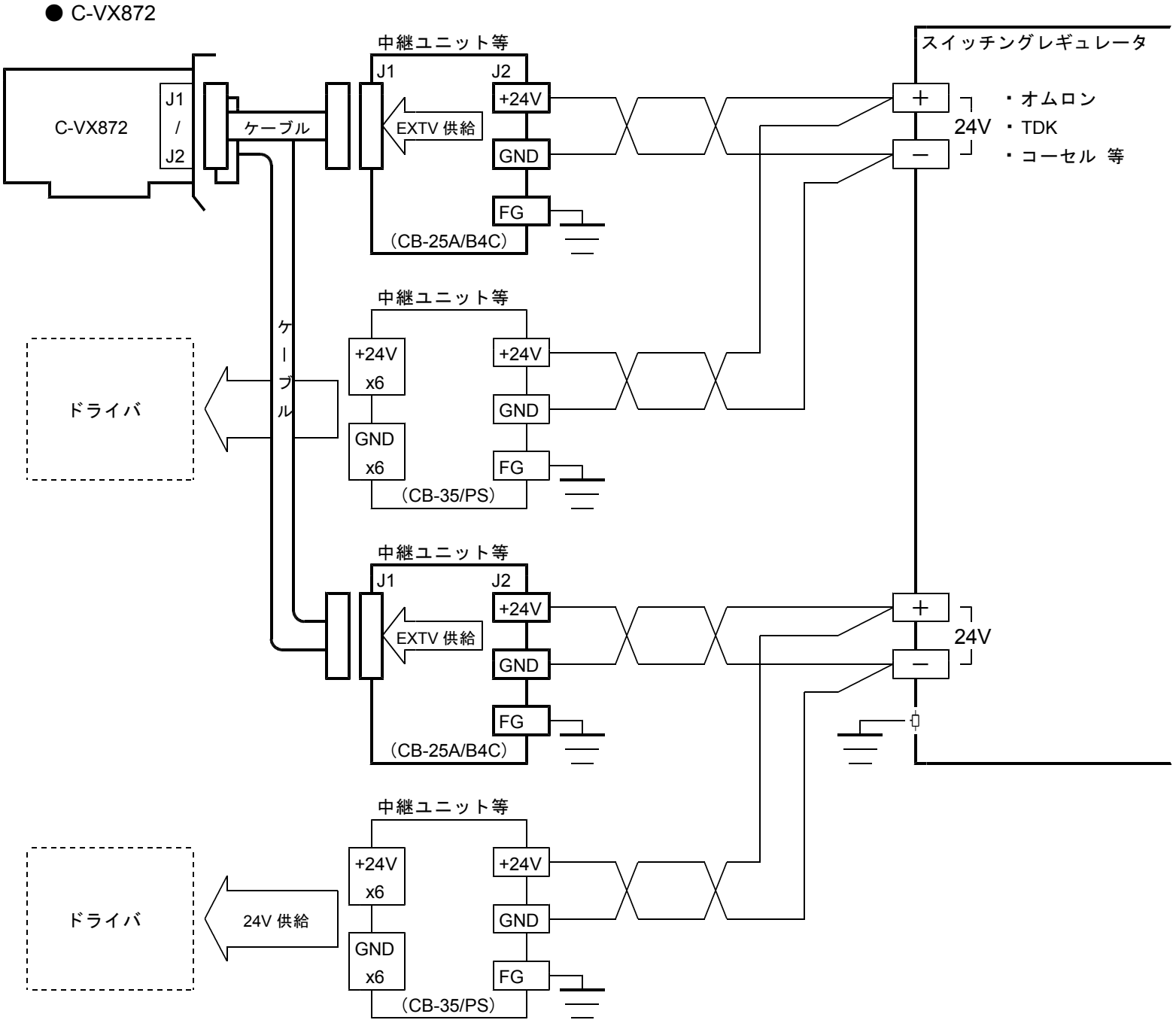
4． 接続

4-1. ユーザ I/O インターフェース電源の接続例

● C-VX870



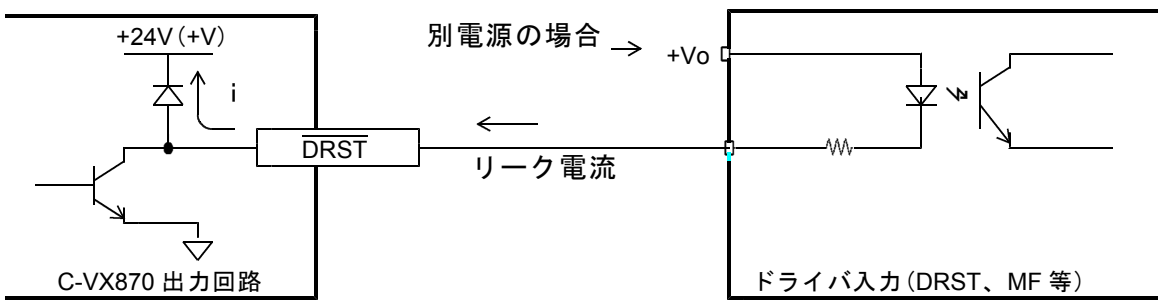
● C-VX872



・ユーザ I/O インターフェイス電源（EXTV）は外部接続機器と同時に ON/OFF となるように
DC+24V を共通な電源から接続してください。
オプションの中継ユニットを使用すると接続が便利です。

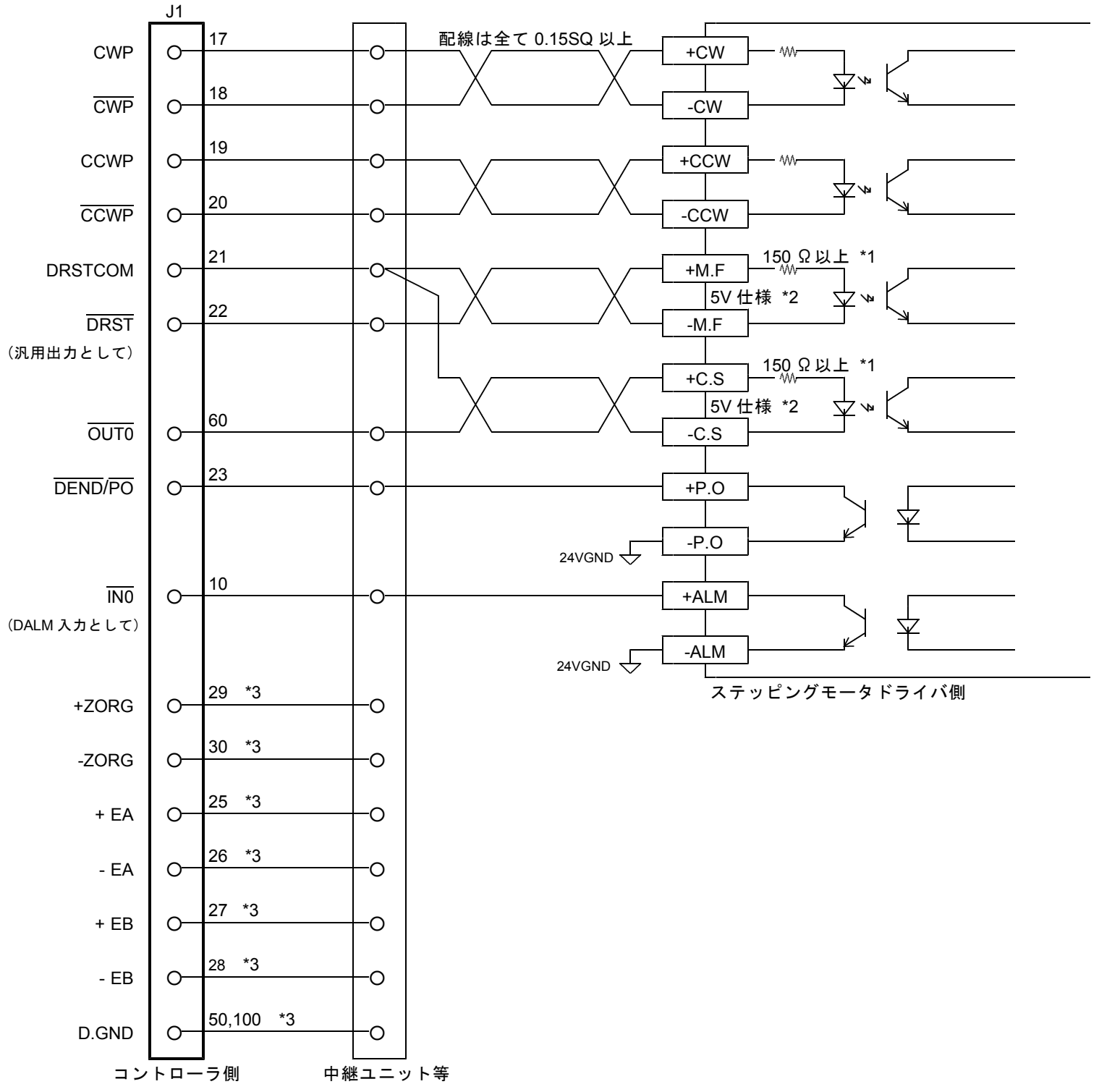
・ドライバへの出力信号（$\overline{\text{OUTnx}}$ 信号、$\overline{\text{DRST}}$ 信号）の電源はコントローラで用意している DRSTCOM を使用することができます。詳しくは 4-2.章 ドライバとの接続例を参照してください。

◆ドライバへの出力信号（$\overline{\text{OUTnx}}$ 信号、$\overline{\text{DRST}}$ 信号）の電源にユーザ I/O インターフェイス電源と別な電源を供給すると、別電源（+V 。）＞ユーザ I/O インターフェイス電源（+V）となった時に出力回路の保護ダイオードを通してリーク電流 i が流れ、接続先の入力回路が ON 状態になる場合があります。

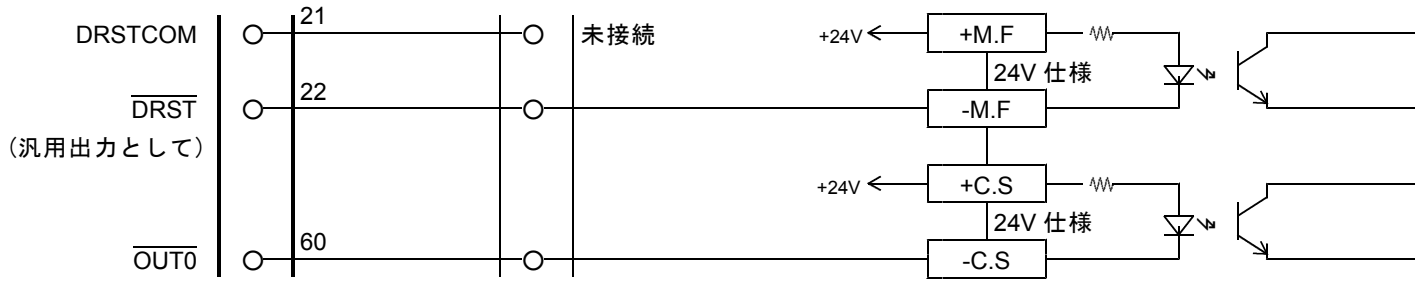


4-2. ドライバとの接続例

(1) ステッピングモータドライバとの接続例(ピン番は X 軸の例です)

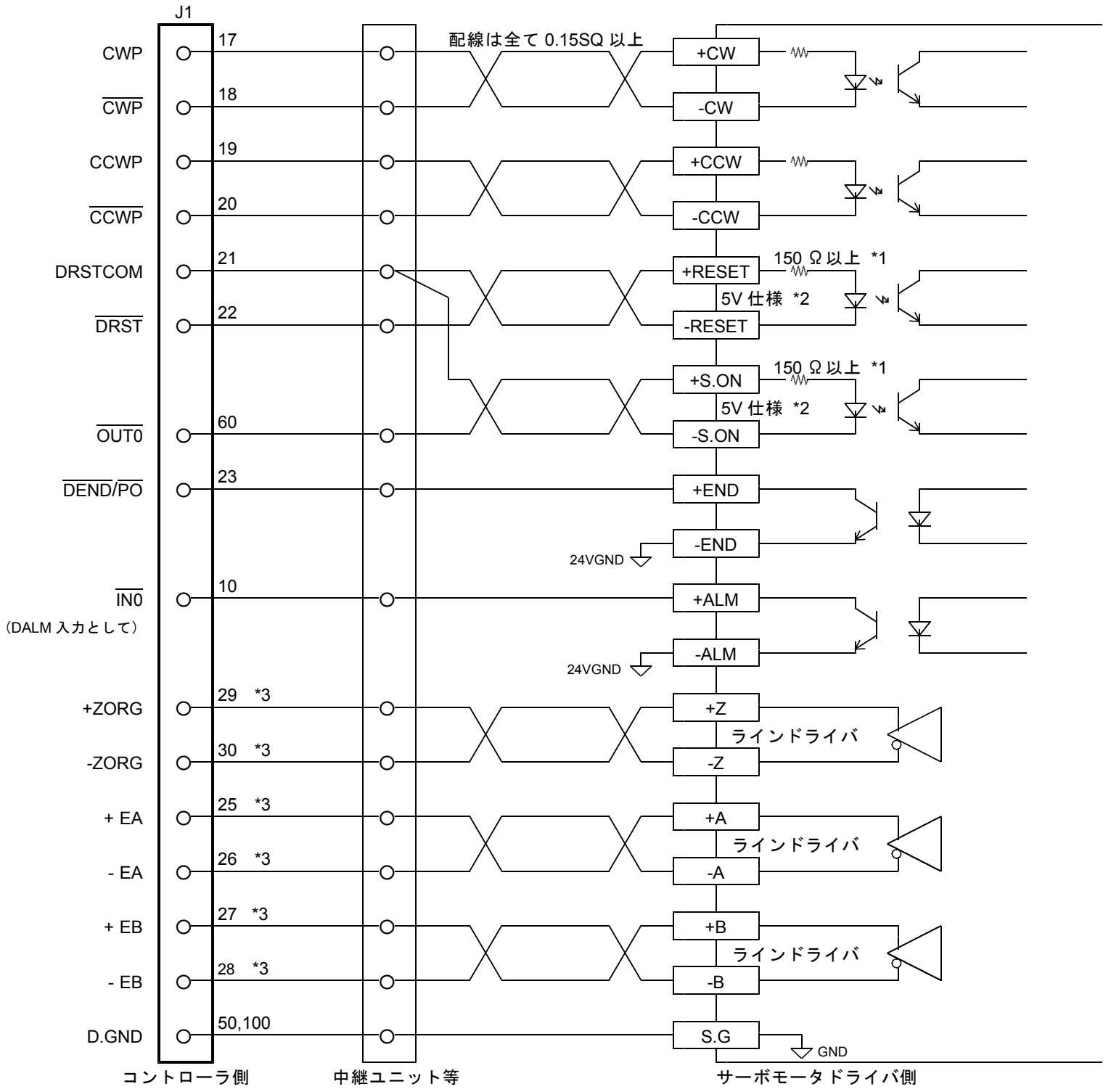


*1 ドライバ側入力回路の電流制限抵抗が 150 Ω以下の場合、外部で抵抗を付け 150 Ω以上にしてください。
*2 ドライバ側入力回路が+24V インターフェイス仕様の場合は以下のように接続してください。

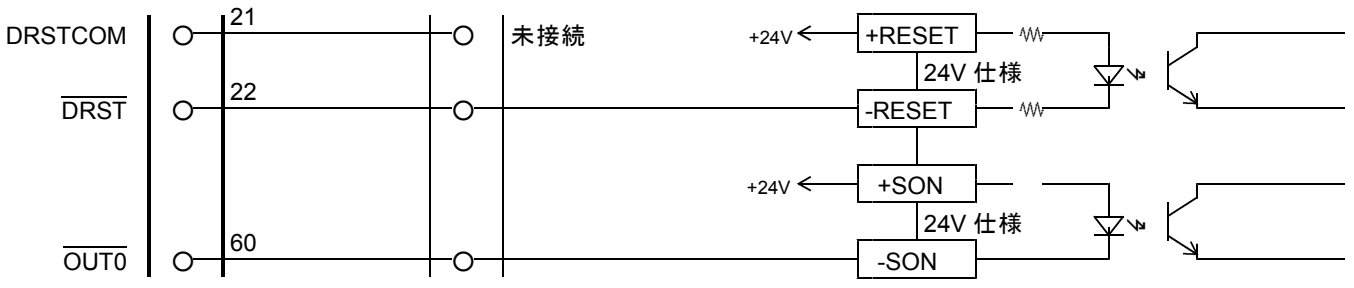


*3 エンコーダを使用する場合に接続してください。
接続例はサーボドライバとの接続例を参照してください。

(2) サーボモータドライバとの接続例(ピン番はX軸の例です)



*1 ドライバ側入力回路の電流制限抵抗が 150 Ω以下の場合、外部で抵抗を付け 150 Ω以上にしてください。
*2 ドライバ側入力回路が+24V インターフェイス仕様の場合は以下のように接続してください。

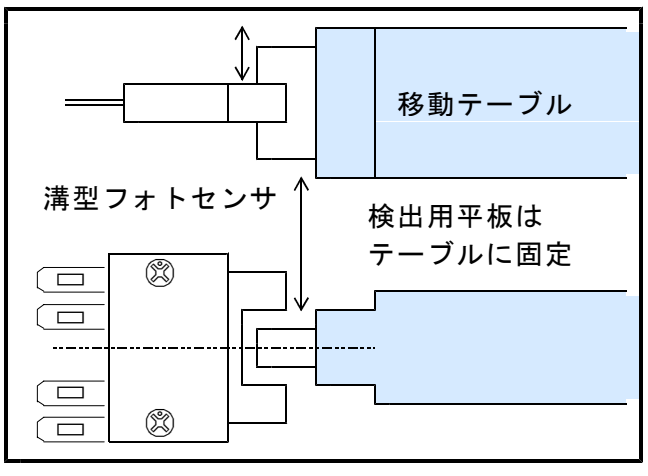


*3 エンコーダ信号を使用する場合に接続してください。
エンコーダ信号はラインドライバ出力のものを御使用ください。

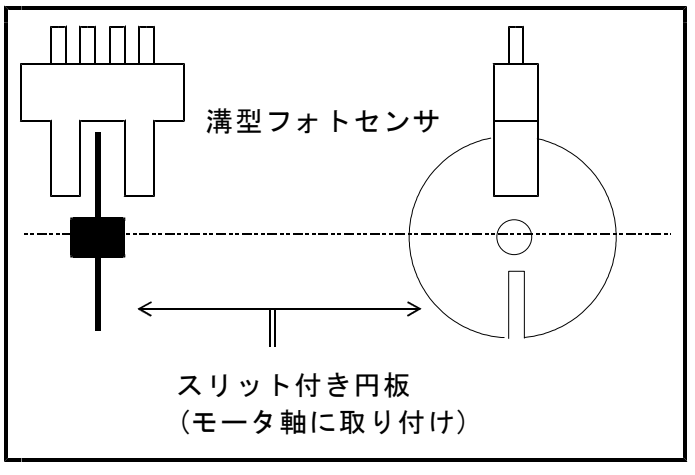
4-3. センサとの接続例

(1) センサの取付例(フォトセンサの場合)

【直線系センサ(ORG,NORG,LIMIT)】



【回転系センサ(ORG)】

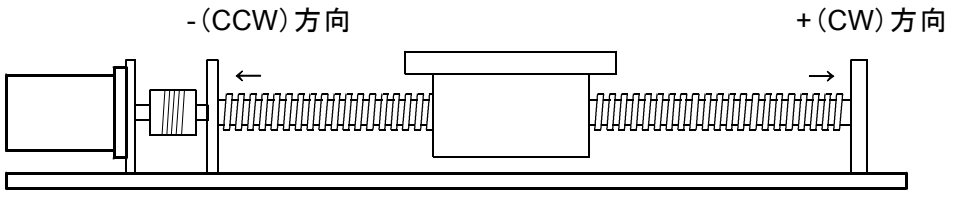


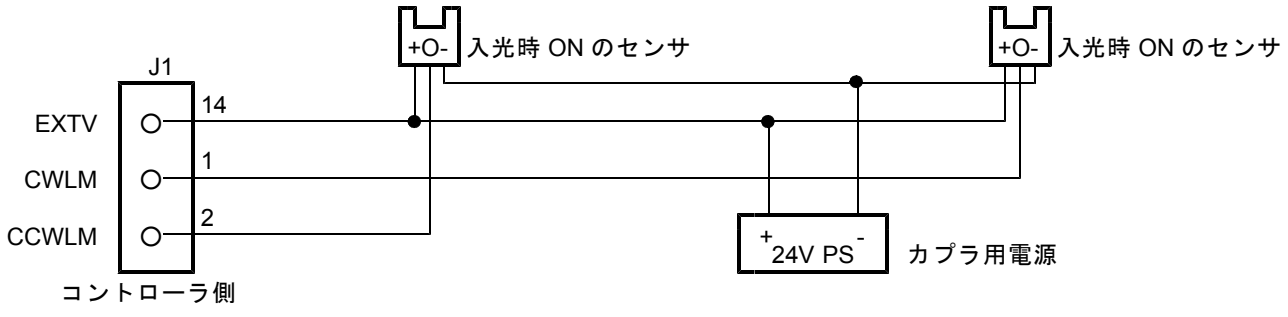
●推奨センサ例

入光時 OFF のセンサ		入光時 ON のセンサ	
メーカ	定格	メーカ	定格
サンクス	PM-K53	サンクス	PM-K53B
	PM-L53		PM-L53B
	PM-T53		PM-T53B
オムロン	EE-SPX301	オムロン	EE-SPX401
	EE-SX670A		EE-SX670A

(2) リミットセンサとの接続例

ピン番は X 軸の例です。



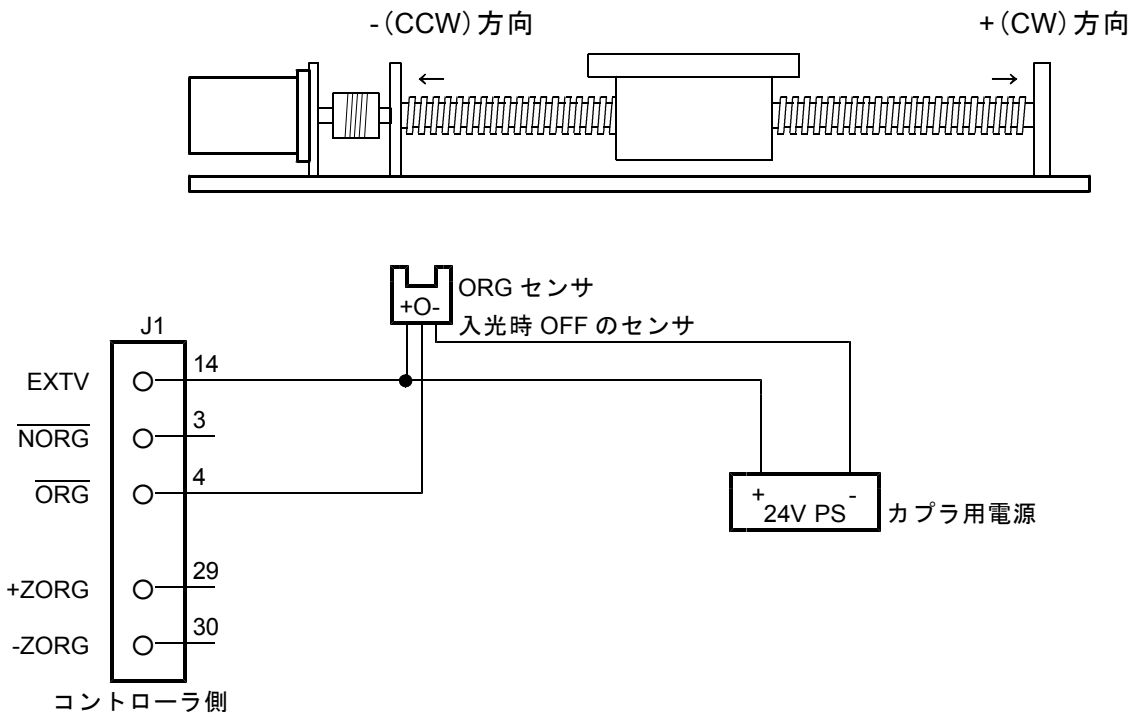


・リミット信号の初期値は、アクティブオフ(B 接点)入力です。
リミット信号を未使用時でも、リミット信号入力を GND 接続しないとパルス出力を行いません。
* リミット信号の入力論理を切り替えることができます。(応用機能)

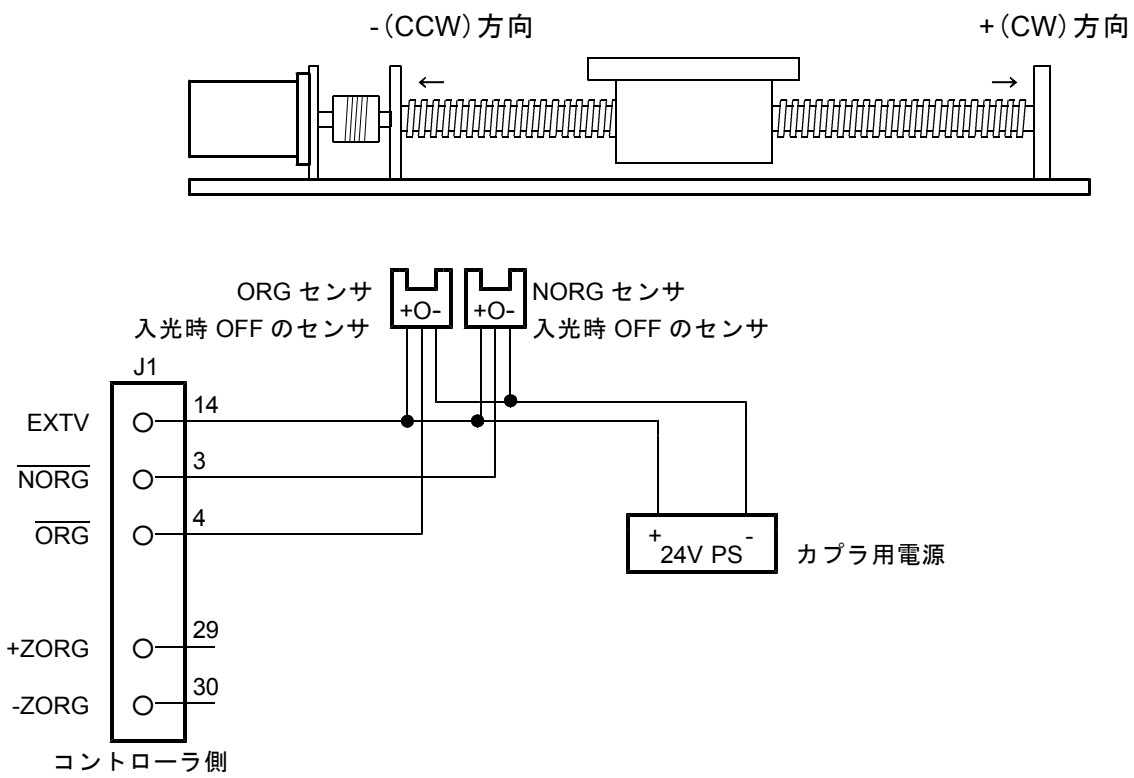
(3) 原点センサとの接続例

ピン番はＸ軸の例です。

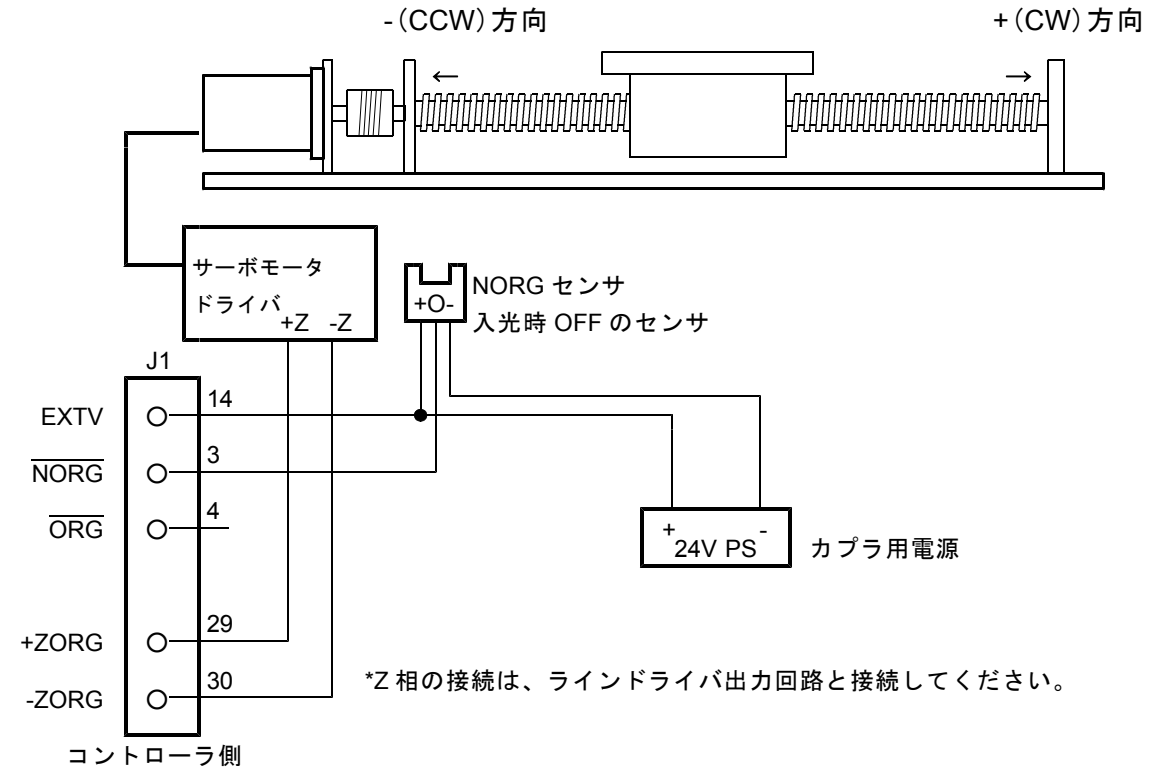
■原点センサのみ使用時



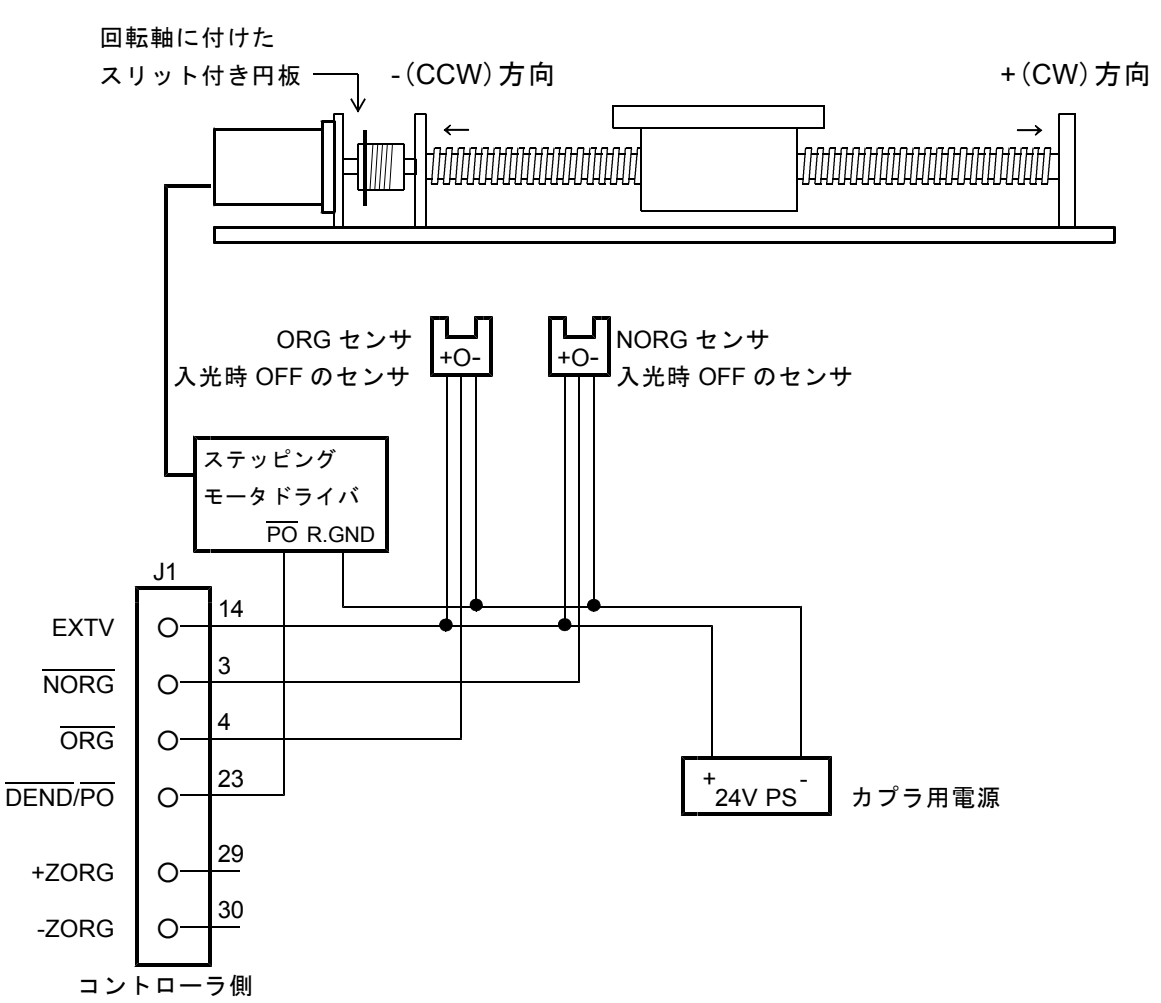
■原点センサ＋原点近傍センサ使用時



■エンコーダの Z 相信号使用時



■ステッピングモータドライバの PO 信号使用時



５．メンテナンス

> ⚠ 注意
> 取り扱いを誤ると感電のおそれがあります。
> 専門の技術者以外は、点検や交換作業を行わないでください。
> 本製品の点検や交換作業を行う時は電源を遮断してから行ってください。

> ⚠ 注意
> 感電、けが、火災を招くおそれがあります。
> 製品の分解や部品の交換など、修理や改造を行わないでください。

5-1. 保守と点検

(1) 清掃方法

製品を良好な状態で使用するために、次のように定期的な清掃を行ってください。

- 端子メッキ部の清掃時には、乾いた柔らかい布で乾拭きしてください。
- 乾拭きでも汚れが落ちない場合は、中性洗剤で薄めた液に布を湿らせて、固く絞ってから拭いてください。
- ベンジンやシンナーなどの揮発性の強い溶剤や化学雑巾などは使用しないでください。
  変質や酸化で金メッキが劣化する場合があります。

(2) 点検方法

製品を良好な状態で使用するために、定期的な点検を行ってください。
点検は通常６ヶ月から１年に１回の間隔で実施してください。
ただし、極端に高温や多湿な環境および、ほこりの多い環境などで使用する場合は、点検間隔を短くしてください。

点検項目	点検内容	判定基準	点検手段
環境状態	周囲および装置内温度は適当か	0 ～+ 45 ℃	温度計
	周囲および装置内湿度は適当か	10 %～ 80 % RH(非結露)	湿度計
	ほこりが積もっていないか	ほこりのないこと	目視
取り付け状態	製品はしっかり固定されているか	ゆるみのないこと(6kg･cm)	トルクドライバ
	コネクタは完全に挿入されているか	ゆるみや外れがないこと	目視
	ケーブルの外れかかりはないか	ゆるみや外れがないこと	目視
	接続ケーブルは切れかかっていないか	外観に異常がないこと	目視

(3) 交換方法

製品が故障した場合、装置全体に影響を及ぼすことも考えられるので、速やかに修復作業を行ってください。
修復作業を速やかに行うために、交換用の予備製品を用意されることを推奨します。

- 交換時には感電や事故防止のために装置を停止し、電源を切ってから作業を行ってください。
- 接触不良が考えられる場合は、接点をきれいな純綿布に工業用アルコールを染み込ませたもので拭いてください。
- 交換時には、スイッチ等の設定を記録し、交換前と同じ状態に復元してください。
- 交換後、新しい製品にも異常がないことを確認してください。
- 交換した不良製品は、不良内容についてできるだけ詳細に記載した用紙を添付して当社に返却して修理を受けてください。

5-2. 保管と廃棄

(1) 保管方法

次のような環境に保管してください。

- 屋内(直射日光が当たらない場所)
- 周囲温度や湿度が仕様の範囲内の場所
- 腐食性ガス、引火性ガスのない場所
- ちり、ほこり、塩分、鉄粉がかからない場所
- 製品本体に直接振動や衝撃が伝わらない場所
- 水、油、薬品の飛沫がかからない場所
- 上に乗られたり、物を載せられたりされない場所

(2) 廃棄方法

産業廃棄物として処理してください。

本版で改訂された主な箇所

箇　所	内　容
なし	

■ 製品保証

保証期間と保証範囲について

● 納入品の保証期間は、納入後１ヶ年と致します。
● 上記保証期間中に当社の責により故障を生じた場合は、その修理を当社の責任において行います。
(日本国内のみ)
ただし、次に該当する場合は、この保証対象範囲から除外させて頂きます。
(1) お客様の不適当な取り扱い、ならびに使用による場合。
(2) 故障の原因が、当製品以外からの事由による場合。
(3) お客さまの改造、修理による場合。
(4) 製品出荷当時の科学・技術水準では予見が不可能だった事由による場合。
(5) その他、天災、災害等、当社の責にない場合。
(注1)ここでいう保証は、納入品単体の保証を意味するもので、納入品の故障により誘発される損害はご容赦頂きます。
(注2)当社において修理済みの製品に関しましては、保証外とさせて頂きます。

技術相談のお問い合わせ

TEL.(042)664-5382 FAX.(042)666-5664
E-mail s-support@melec-inc.com

販売に関するお問い合わせ

TEL.(042)664-5384 FAX.(042)666-2031

株式会社メレック 制御機器営業部
〒193-0834 東京都八王子市東浅川町516-10 **URL:http://www.melec-inc.com**

記載内容は、製品改良のため予告なく変更することがありますのでご了承ください。 c□□□□